YK-X
Series

製品ラインナップ

YK-TW	全方位モデル
YK-XG/YK-X	完全ベルトレスモデル※
YK-XR	ハイコストパフォーマンスモデル
YK-XGS	壁取付けインバースモデル
YK-XGP	防塵・防滴モデル

※YK1200Xは除く

スカラロボット

アーム長120mm～1200mm、業界トップクラスの豊富なラインナップ！
完全ベルトレス構造でスカラロボットの特長を極限まで追求！

NEW ハイコストパフォーマンスモデル
YK400XR

30年以上の実績

ヤマハロボットはスカラから始まりました。1979年、最初に製造したスカラロボット「CAME」以来、30年間一貫してスカラの開発を続けています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績がヤマハスカラロボットのバックボーンです。

1979年
〈YK7000〉

豊富なラインナップを誇るヤマハスカラロボット

全方位タイプ P.336

■ アーム長　500mm
■ 最大可搬質量　4kg

YK500TW

タイニータイプ 超小型スカラモデル P.338

■ アーム長　120mm～220mm
■ 最大可搬質量　1kg

YK120XG/YK150XG/YK180XG

YK180X/YK220X

小型タイプ P.343

■ アーム長　250mm～400mm
■ 最大可搬質量　5kg

ハイコストパフォーマンスモデル
YK400XR

YK400XR

YK250XG/YK350XG/YK400XG

中型タイプ P.350

■ アーム長　500mm～600mm
■ 最大可搬質量　5kg～20kg

YK500XGL

YK500XG

YK600XGL

YK600XG/XGH

大型タイプ P.357

■ アーム長　700mm～1200mm
■ 最大可搬質量　20kg～50kg

YK700XG

YK800XG

YK900XG

YK1000XG

YK1200X

壁取付け・インバースモデル P.362

YK300XGS～YK1000XGS

壁取付けタイプ

インバースタイプ

■ 壁取付けタイプ
ロボット本体を壁面に取り付けるタイプ

■ インバースタイプ
壁取付けタイプを天地逆にしたタイプ

防塵・防滴モデル P.372

YK250XGP/YK350XGP/YK400XGP
YK500XGLP/YK600XGLP

YK500XGP～YK1000XGP

水、粉塵の多い作業環境に最適な防塵防滴タイプ(保護等級IP65相当)

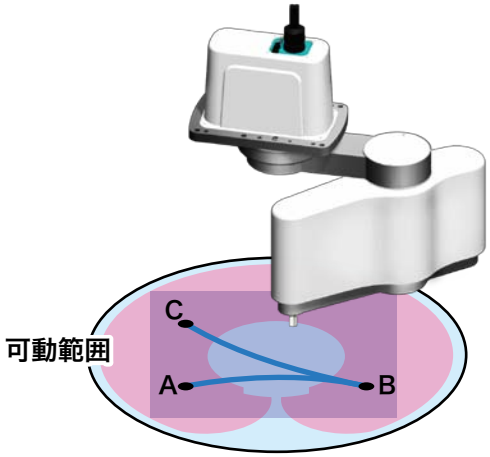
●水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

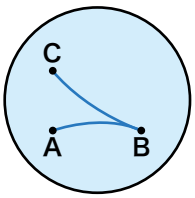
YK-TW　全方位タイプ

YK-TW　POINT 1

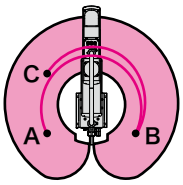
装置下方 360° 全領域にアクセス可能

天吊り設置と広いアーム旋回角度により、装置下方 360° 全領域をカバーしています。動作平面範囲は、アーム長 500mm の当社従来機種に対し約 120% 向上。動作範囲の中心にはデッドスペースが無く φ 1,000mm×130mm の動作を実現しました。動作範囲が円柱形状化のため、パレットやコンベアの設置方向による制約も無く、システム設計の自由度が向上します。

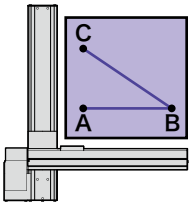




全方位タイプ スカラロボット
YK500TW

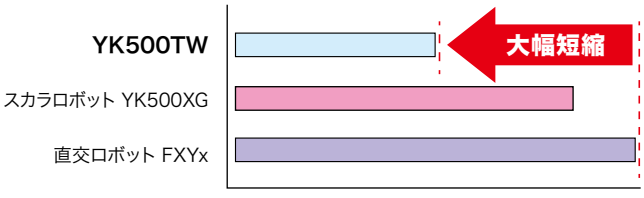


標準タイプ スカラロボット
YK500XG



直交ロボット FXYx

各ロボットのタクトタイム比較



YK-TW　POINT 2

低い全高で設備をコンパクト化

全高も 392mm と低く設備全体の重心位置を下げることができます。そのため頑丈なフレームを必要とせず設備のダウンサイズが可能です。生産設備を小さくすることで、ワーク搬送にかかる時間を短縮することが可能です。

YK-TW　POINT 3

高速動作でタクト短縮を実現

Y 軸（第 2 アーム）が X 軸（第 1 アーム）の下を通過できる水平多関節構造により、ポイント間を最適経路で高速移動が可能です。電気・食品業界などの軽負荷搬送工程でのタクトタイム短縮に大きく貢献します。

標準サイクルタイム0.29sec!!

負荷1kgで水平300mm、上下25mmの往復動作をさせた場合の標準サイクルタイムは、当社従来機種に比べ約36%短縮しました。

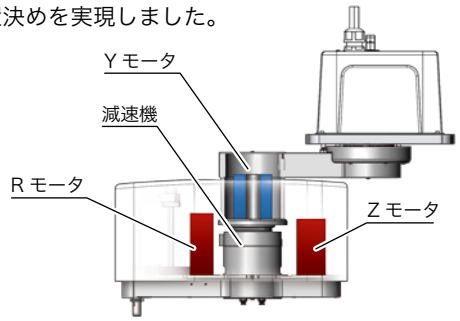
YK-TW　POINT 4

高いメカ剛性により高速かつ高精度に位置決め

繰り返し位置決め精度 ±0.015mm

パラレルリンクロボットより高精度・高可搬

ロボット内部構造を徹底的に見直し、重量バランスの最適化を図りました。また、軽量かつ高剛性のアームのために最適にチューニングされたモータを搭載することで、高速かつ高精度な位置決めを実現しました。



中空中通しを採用

Yモータと減速機を中空構造とすることで、ハーネスのアーム内部収納を可能にしました。

360度旋回を可能に!!

重量物を中心部に配置

RモータとZモータを左右に配置することで、重量のバランスを最適化しました。

イナーシャを低減し、高速動作が可能に!!

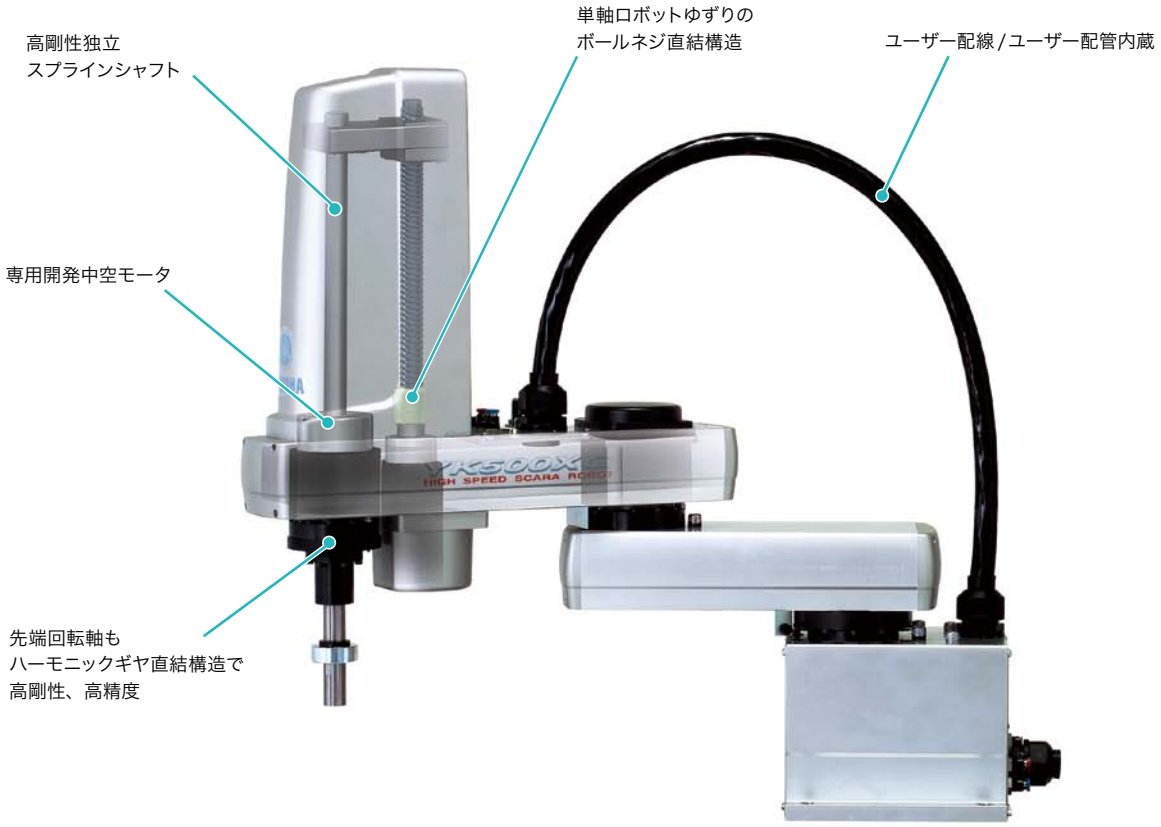
YK-TW　POINT 5

位置検出器にレゾルバを採用

レゾルバは磁気式位置検出器です。電子部品や光学素子のないシンプルな構造で、一般的な光学式エンコーダに比べ、潜在的故障箇所が少ないのが特徴です。高い耐環境性、低い故障率で自動車や航空機など信頼性が重視される分野で数多く使用されています。

こだわり満載の内部構造

※ YK500XG の例です。

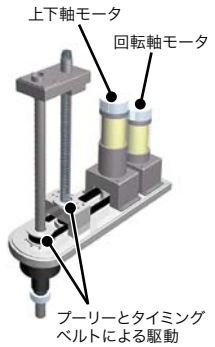


YK-XG　POINT 1

完全ベルトレス構造

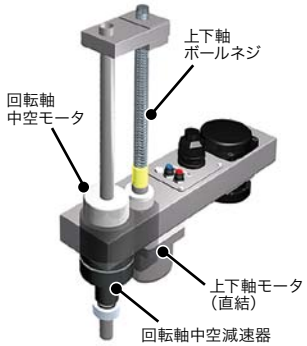
ZR 軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます（全方位タイプ、大型タイプは除く）。

従来モデル



- 剛性、精度がベルトで決まる
- ベルトの伸びなど経年変化がある

YK-XGシリーズ

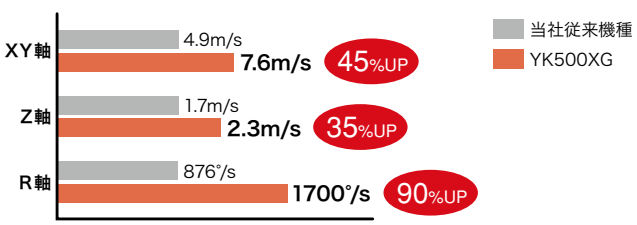


- 高剛性、高精度
- ベルトの伸び、切れの心配なし
- メンテナンスフリー

YK-XG　POINT 2

高速性

標準サイクルタイムが速いのはもちろんですが、ヤマハは実用域のタクトタイムも重視しています。減速比やモータ最高回転数の見直しにより最高速を大幅に向上。タクトタイム向上に寄与します。



YK-XG　POINT 3

位置検出器にレゾルバを採用

電子部品や光学素子のないシンプルで堅牢な構造のため、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。光学式エンコーダのように電子部品の故障、ディスクの結露、油分付着などによる検出不良は構造上ありません。また、アブソ仕様 / インクリ仕様ともにメカの仕様は同一、コントローラも共通のため、パラメータの設定だけでどちらの仕様にも変更可能。さらに、アブソバッテリが完全に消耗してもインクリ仕様として動作させることが可能なため、万が一の場合でもライン停止させることがなく安心です。バックアップ回路を全面改良し、バッテリーバックアップ期間も無通電で 1 年間です。

※レゾルバとは、電子部品を一切使用しないシンプルな構造。低温、高温、衝撃、電気ノイズ、粉塵、油などに強く、特に信頼性が求められる自動車、電車、航空機などにも採用されています。

光学式エンコーダ

- 光学式
- 電子部品が必要で構造が複雑
- 電子部品の故障やディスクの結露、油分付着などが起きやすい

検出不良の恐れ

レゾルバ

- 磁気式
- 鉄芯と巻線だけのシンプルな構造で潜在的故障要素が少ない
- 衝撃、電気ノイズに強い

高信頼性

YK-XG　POINT 4

優れたメンテナンス性

ヤマハスカラロボット YK-XG シリーズはカバーが前にも上にもはずせます。カバーはケーブルと独立しているので、メンテナンスが容易です。また、ハーモニックギヤのグリス交換は、ギヤの分解が必要で工数がかかる上、位置ズレが起きる可能性もありますが、ヤマハスカラロボットのハーモニックギヤは長寿命グッズを採用しているため、グリス交換は不要です。

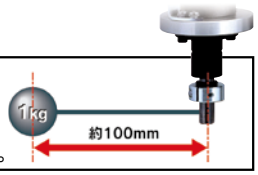
YK-XG　POINT 5

驚きのR軸許容慣性モーメント

スカラロボットの性能は、標準サイクルタイムだけでは語れません。実際の使用環境では、重いワークやオフセットの大きなワークも多々あります。その際、R 軸許容慣性モーメントが低いロボットでは動作時の速度を下げる必要があるため、サイクルタイムが大幅に低下してしまいます。ヤマハスカラロボット YK-XG タイプは、全て先端回転軸が減速器直結。一般的な減速後にベルトで伝達される構造に比べ、R 軸許容慣性モーメントが圧倒的に高いため、オフセットされたワークでも高速動作が可能です。

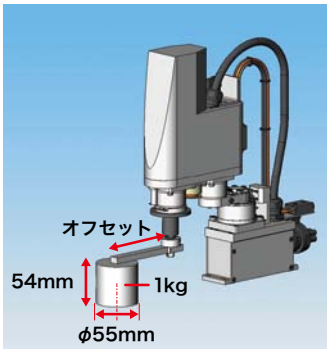
YK120XG
(R 軸許容慣性モーメント：0.1kgfcm²)

先端負荷質量 1kg の場合、
約100mm のオフセットで動作可能です。



R 軸許容慣性モーメント：YK120XG と他社との比較

R 軸から負荷重心までのオフセットが大きいとイナーシャが大きくなり、動作時の加速度が制約されます。ヤマハ XG シリーズは、他社同等クラスのスカラに比べて R 軸の許容慣性モーメントが圧倒的に大きいため、オフセット状態でも高速動作が可能です。



負荷質量1kgの場合（右上図参照）

オフセット (mm)	イナーシャ (kgfcms²)	動作 YK120XG	動作 A社
0	0.0039	○	○
45	0.025	○	×
97	0.1	○	×

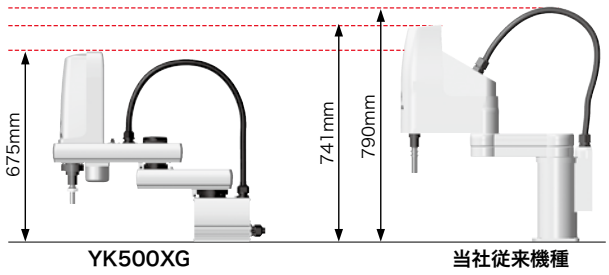
○：動作可能　×：カタログ値許容範囲外

◆ R 軸許容慣性モーメント：　YK120XG　…0.1kgfcms²
A 社　……0.0039kgfcms²

YK-XG　POINT 6

コンパクト

ケーブルレイアウトの変更により、ケーブル高が本体カバーより低くなりました。また、押し出し材ベースと全長の低いモータ採用により、同クラスで最も低い全高を実現しました。



YK-XG　POINT 7

中空中通しシャフト&ツールフランジオプションが選択可能

先端ツールへの配線が容易となる中空中通しシャフト、ツール取付けのためのツールフランジをそれぞれオプションでご用意いたしました。

エアや配線の取り回しに便利な
中空中通しシャフトオプション

※YK250XG~YK400XG
YK500XGL/YK600XGL

先端へのツール取付けが容易な
ツールフランジオプション

※YK250XG~YK1000XG

YK-XG　POINT 8

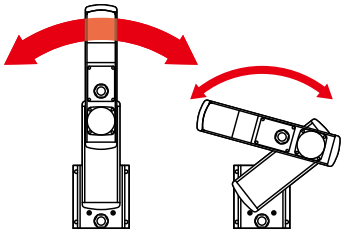
ゾーン制御（＝最適加減速自動設定）機能

スカラロボットはアームを畳んだ状態と伸ばした状態ではモータ、減速器にかかる負荷が大きく異なります。ヤマハスカラロボットは、動作開始時のアーム姿勢と動作終了時のアーム姿勢から、最適な加速度、減速度を自動で選択します。そのため、最初に搬送質量を入力するだけで、モータピークトルクや減速器許容ピークトルクの許容値を超えることはありません。どんなときもモータのパワーをフルに引き出し、高い加減速度を維持します。

YK500XG の X 軸の場合

アームを折り畳んだ状態と伸ばした状態では、トルクで 5 倍以上違う。

寿命、動作時の振動、制御性に大きく影響

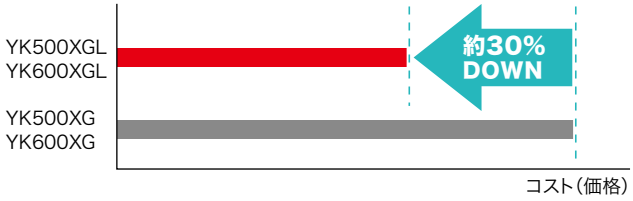


モータトルクがピーク値を超えると　**→制御性に悪影響、機械振動など**
減速器の許容ピークトルク値を超えると**→早期破壊、寿命の大幅な低下**

YK-XG　POINT 9

アーム長 500mm/600mm 仕様には低価格モデルもラインナップ

もっと手ごろな価格でスカラロボットを使いたい。こうしたご要望にお応えして開発されたモデルが YK500XGL/YK600XGL です。従来モデル YK500XG/600XG と比較して約 30% コストダウンを達成しました。



NEW YK-XR　ハイコストパフォーマンスモデル YK400XR

YK-XR　POINT 1

クラス最速のサイクルタイム

ロボットの性能を最大限に引き出すことにより、標準サイクルタイム0.45secを実現しました。

YK-XR　POINT 2

優れたコストパフォーマンス

従来機能はそのままに、当社クラス最安の価格設定でご提供いたします。

YK-XR　POINT 3

新型コントローラ「RCX340」との組み合せで多彩で高機能な制御が可能

最大16軸まで制御可能なリンク機能や各種フィールドネットワークとの接続性向上などの特徴を持つ新型コントローラとの接続で、多彩な高機能な制御が可能になります。

YK-XGS　壁取付け・インバースモデル

天吊りタイプからリニューアル　完全ベルトレスで高剛性

従来の天吊りタイプから壁取付けにしたことにより、システム設計の自由度が向上。生産設備のダウンサイズを可能にします。また、上向き操作が可能なインバースタイプもラインナップされているため、作業方向の自由度が広がります。また、完全ベルトレス構造になったことで、最大可搬質量20kg、R軸許容慣性モーメントはクラス最大1kgm^2※を実現。大型ハンドも取付け可能で重荷重作業に最適です。

※ YK700XGS～YK1000XGS

インバースタイプ

YK-XGP　防塵・防滴モデル

上下ジャバラ構造で防塵・防滴性能がアップ

水や粉塵が飛散する作業環境でも使用可能な防塵・防滴タイプが完全ベルトレス構造にリニューアル。ベルトの劣化が無く悪環境に強くなったうえ、上下ジャバラ構造となり、防塵防滴性能がアップしました。

※ YK250XGP～YK600XGLP

保護等級 IP65（IEC60529）相当

関節部にシールを追加し、エアパージなしでも防塵防滴性を確保。保護等級IP65（IEC60529）相当に対応しています。

IP 6 5
- **水の侵入に対する保護の度合い：5**
  任意の角度から噴射した水が有害な影響を及ぼさない。規格上の噴射水の圧力は30KPa{30KN/m^2,0.3kgf/cm}噴射速度は12.5リットル/分、時間は3分間となっています。
  ※これ以上の圧力では水が侵入する場合があります。
- **固形異物に対する保護の度合い：6**
  粉塵の侵入がない。

ユーザー配線用防塵防滴コネクタ標準装備

YK250XGP～600XGLP（アーム部）

YK250XGP～600XGLP（ベース部）

モデル／タイプ		型式	アーム長(mm)	最大可搬質量(kg)	標準サイクルタイム(sec)	ページ
全方位モデル		YK500TW	500	4.0(3.0) ※2	0.29	P.336
完全ベルトレスモデル	超小型タイプ（タイニー）	YK120XG	120	1.0	0.33	P.338
		YK150XG	150			P.339
		YK180XG	180			P.340
		YK180X	180		0.39	P.341
		YK220X	220		0.42	P.342
	小型タイプ	YK250XG	250	5.0 (4.0) ※2	0.49	P.343
		YK350XG	350			P.345
		YK400XG	400			P.347
ハイコストパフォーマンスモデル		NEW YK400XR	400	3.0(2.0) ※2	0.45	P.349
完全ベルトレスモデル	中型タイプ	YK500XGL	500	5.0 (4.0) ※2	0.59	P.350
		YK500XG	500	10.0	0.45	P.352
		YK600XGL	600	5.0 (4.0) ※2	0.63	P.353
		YK600XG	600	10.0	0.46	P.355
		YK600XGH	600	20.0	0.47	P.356
	大型タイプ	YK700XG	700		0.42	P.357
		YK800XG	800		0.48	P.358
		YK900XG	900		0.49	P.359
		YK1000XG	1000			P.360
ー		YK1200X	1200	50	0.91	P.361
壁取付け・インバースモデル		YK300XGS ※1	300	5.0 (4.0) ※2	0.49	P.362
		YK400XGS ※1	400			P.364
		YK500XGS	500	10.0	0.45	P.366
		YK600XGS	600		0.46	P.367
		YK700XGS	700	20.0	0.42	P.368
		YK800XGS	800		0.48	P.369
		YK900XGS	900		0.49	P.370
		YK1000XGS	1000		0.6	P.371
防塵・防滴モデル		YK250XGP	250	5.0	0.49	P.372
		YK350XGP	350			P.374
		YK400XGP	400			P.376
		YK500XGLP	500	4.0	0.74	P.378
		YK500XGP	500	8.0	0.55	P.380
		YK600XGLP	600	4.0	0.74	P.381
		YK600XGP	600	8.0	0.56	P.383
		YK600XGHP	600	18.0	0.57	P.384
		YK700XGP	700		0.52	P.385
		YK800XGP	800		0.58	P.386
		YK900XGP	900		0.59	P.387
		YK1000XGP	1000			P.388

※ 1. YK300XGS、YK400XGS は受注生産となりますので、納期は弊社までお問い合わせください。
※ 2. オプション仕様 (ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様など) の場合は ( ) 内の最大可搬質量となります。

スカラ型ロボット
YK-X SERIES

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表 ……334
■ 注文型式説明……335
■ 注文型式用語説明……335

全方位
YK500TW……336

タイニー（超小型）
YK120XG……338
YK150XG……339
YK180XG……340
YK180X……341
YK220X……342

小型
YK250XG……343
YK350XG……345
YK400XG……347
YK400XR……349

中型
YK500XGL……350
YK500XG……352
YK600XGL……353
YK600XG……355
YK600XGH……356

大型
YK700XG……357
YK800XG……358
YK900XG……359
YK1000XG……360
YK1200X……361

壁取付け・天吊り・インバース
YK300XGS……362
YK400XGS……364
YK500XGS……366
YK600XGS……367
YK700XGS……368
YK800XGS……369
YK900XGS……370
YK1000XGS……371

防塵・防滴
YK250XGP……372
YK350XGP……374
YK400XGP……376
YK500XGLP……378
YK500XGP……380
YK600XGLP……381
YK600XGP……383
YK600XGHP……384
YK700XGP……385
YK800XGP……386
YK900XGP……387
YK1000XGP……388

主な特長 ▶ P.34

YK-X 仕様一覧表

タイプ		モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s) 120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200	標準サイクルタイム(sec)※1	最大可搬質量(kg)	R軸 許容慣性モーメント(kgm²)	完全ベルトレス構造※2	R軸 ハーモニックドライブ搭載※3	掲載ページ
全方位		YK500TW	6.8															0.29	4	0.005(定格) 0.05(最大)			P.336
標準	タイニー(超小型)	YK120XG	3.3															0.33	1	0.01	●	●	P.338
		YK150XG	3.4															0.33	1	0.01	●	●	P.339
		YK180XG	3.3															0.33	1	0.01	●	●	P.340
		YK180X	3.3															0.39	1	0.01	●	●	P.341
		YK220X	3.4															0.42	1	0.01	●	●	P.342
	小型	YK250XG	4.5															0.49	5	0.05	●	●	P.343
		YK350XG	5.6															0.49	5	0.05	●	●	P.345
		YK400XG	6.1															0.49	5	0.05	●	●	P.347
		YK400XR	6															0.45	3	0.05			P.349
	中型	YK500XGL	5.1															0.59	5	0.05	●	●	P.350
		YK500XG	7.6															0.45	10	0.30	●	●	P.352
		YK600XGL	4.9															0.63	5	0.05	●	●	P.353
		YK600XG	8.4															0.46	10	0.30	●	●	P.355
		YK600XGH	7.7															0.47	20	1.0	●	●	P.356
	大型	YK700XG	8.4															0.42	20	1.0	●	●	P.357
		YK800XG	9.2															0.48	20	1.0	●	●	P.358
		YK900XG	9.9															0.49	20	1.0	●	●	P.359
		YK1000XG	10.6															0.49	20	1.0	●	●	P.360
		YK1200X	7.4															0.91	50	2.45		●	P.361
壁掛け・天吊り・インバース		YK300XGS	4.4															0.49	5	0.05	●	●	P.362
		YK400XGS	6.1															0.49	5	0.05	●	●	P.364
		YK500XGS	7.6															0.45	10	0.3	●	●	P.366
		YK600XGS	8.4															0.46	10	0.3	●	●	P.367
		YK700XGS	8.4															0.42	20	1.0	●	●	P.368
		YK800XGS	9.2															0.48	20	1.0	●	●	P.369
		YK900XGS	9.9															0.49	20	1.0	●	●	P.370
		YK1000XGS	10.6															0.49	20	1.0	●	●	P.371
防塵・防滴		YK250XGP	4.5															0.57	4	0.05	●	●	P.372
		YK350XGP	5.6															0.57	4	0.05	●	●	P.374
		YK400XGP	6.1															0.57	4	0.05	●	●	P.376
		YK500XGLP	5.1															0.74	4	0.05	●	●	P.378
		YK500XGP	7.6															0.55	8	0.3	●	●	P.380
		YK600XGLP	4.9															0.74	4	0.05	●	●	P.381
		YK600XGP	8.4															0.56	8	0.3	●	●	P.383
		YK600XGHP	7.7															0.57	18	1.0	●	●	P.384
		YK700XGP	8.4															0.52	18	1.0	●	●	P.385
		YK800XGP	9.2															0.58	18	1.0	●	●	P.386
		YK900XGP	9.9															0.59	18	1.0	●	●	P.387
		YK1000XGP	10.6															0.59	18	1.0	●	●	P.388

※1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。
・垂直方向 25mm・水平方向100mmの往復動作時(タイニー)
・垂直方向 25mm・水平方向 300mmの往復動作時(小型・中型・大型)

※2. ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減できるため、長期間高精度を維持できます。
また、ベルトの破断、伸び、経年変化の心配をすることなく、長期間メンテナンスフリーで快適にお使いいただけます。

※3. ハーモニックドライブは、株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

注文型式説明

ヤマハスカラロボットYK-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

● メカ ▶ **YK250XG**
- Z軸ストローク ▷ 150mm
- ツールフランジ ▷ あり
- 中通しシャフト ▷ あり
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ **RCX240S**

● **注文型式**

YK250XG-150-F-S-3L-RCX240S

メカ部分　　コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。　**RCX240▶** P.489、**RCX340▶** P.502

①ロボット本体	②Z軸ストローク		③ツールフランジ	④中通しシャフト	⑤ケーブル長		⑥適用コントローラ
YK***	50	50mm	無記入：なし	無記入：なし	2L	2m	RCX240
	100	100mm	F：あり	S：あり	3L	3.5m	RCX240S
	150	150mm			5L	5m	RCX340
	200	200mm			10L	10m	
	300	300mm					
	400	400mm					

※1. マスターのみで対応可能です。

注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②Z軸ストローク	Z軸ストロークを選択してください。 機種により選択できるストロークが異なるため、各機種ページでご確認ください。
③ツールフランジ	先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプションです。 **無記入**：なし　　F：あり
④中通しシャフト	エアーや配線の取り回しに便利な中空中通しオプションです。 **無記入**：なし　　S：あり
⑤ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 2L：2m(※1)　3L：3.5m　5L：5m　10L：10m ※1. YK120XG、YK150XG、YK180XGのみ選択できます。
⑥適用コントローラ	RCX240（RCX240S）もしくはRCX340をご選択ください。

YK500TW

全方位タイプ

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500TW - 130 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	配管中通し	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	130：130mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240 - □ - R3 - □ - □ - □ - □ - BB

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
		R3：あり					BB：あり

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

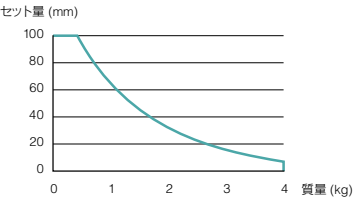
			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		250	250	130	—
	回転範囲(°)		±225	±225	—	±720
モータ出力 AC(W)			750	400	200	105
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ベルト減速
	伝達方式	モータ ～ 減速機	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.015		±0.01	±0.01
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			6.8		1.5	3000
最大可搬質量(kg)※2			4			
標準サイクルタイム：1kg 可搬時※3(sec)			0.29			
R軸許容慣性モーメント※4(kgm²)		定格	0.005			
		最大	0.05			
ユーザ配線(sq×本)			0.15×8			
ユーザ配管(外径)			φ4×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			27			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様(オプション)は3kgとなります。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 慣性モーメントに応じ、加速度などのパラメータを制限する必要があります。P.530をご参照ください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係は下記グラフとなります。

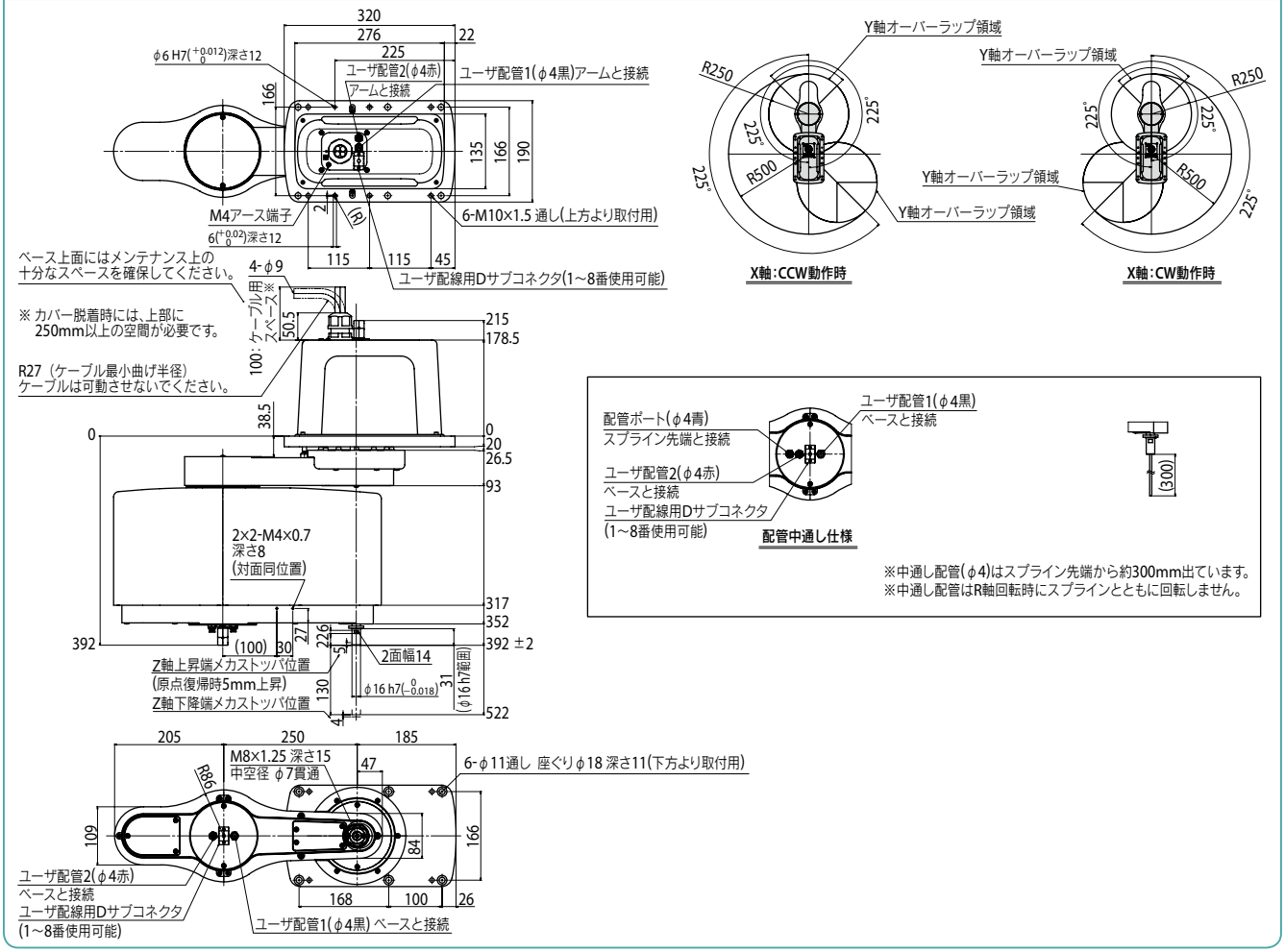


※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

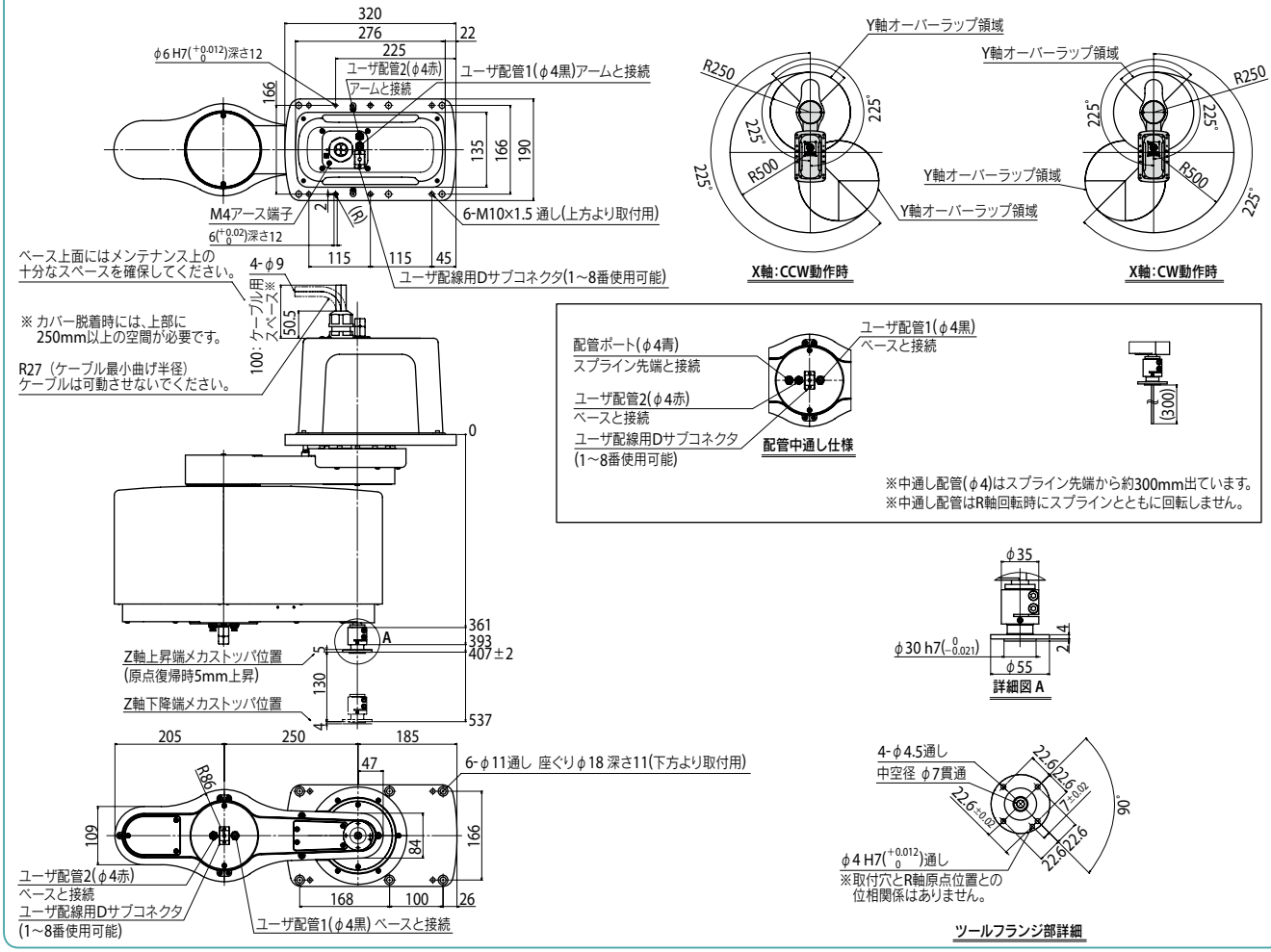
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500TW



YK500TW　ツールフランジ取付仕様



YK120XG

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 120mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK120XG - 50 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

YK120XG	50	□	RCX340-4	□	□	□	□	□	□	□	□
ロボット本体	Z軸ストローク 50：50mm	ケーブル長 2L：2m 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

RCX240S	□	□	□	□	□	BB
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		45	75	50	—
	回転範囲(°)		±125	±145	—	±360
モータ出力 AC(W)			30	30	30	30
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			3.3		0.9	1700
最大可搬質量(kg)			1.0			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2(sec)			0.33			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.01			
ユーザ配線(sq×本)			0.1×8			
ユーザ配管(外径)			φ4×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカリミット(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：2　オプション：3.5, 5, 10			
本体質量(kg)(ロボットケーブル含まず)※4			3.9			
ロボットケーブル質量			0.9kg (2m)　1.5kg (3.5m)　2.1kg (5m)　4.2kg (10m)			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.530をご参照ください。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

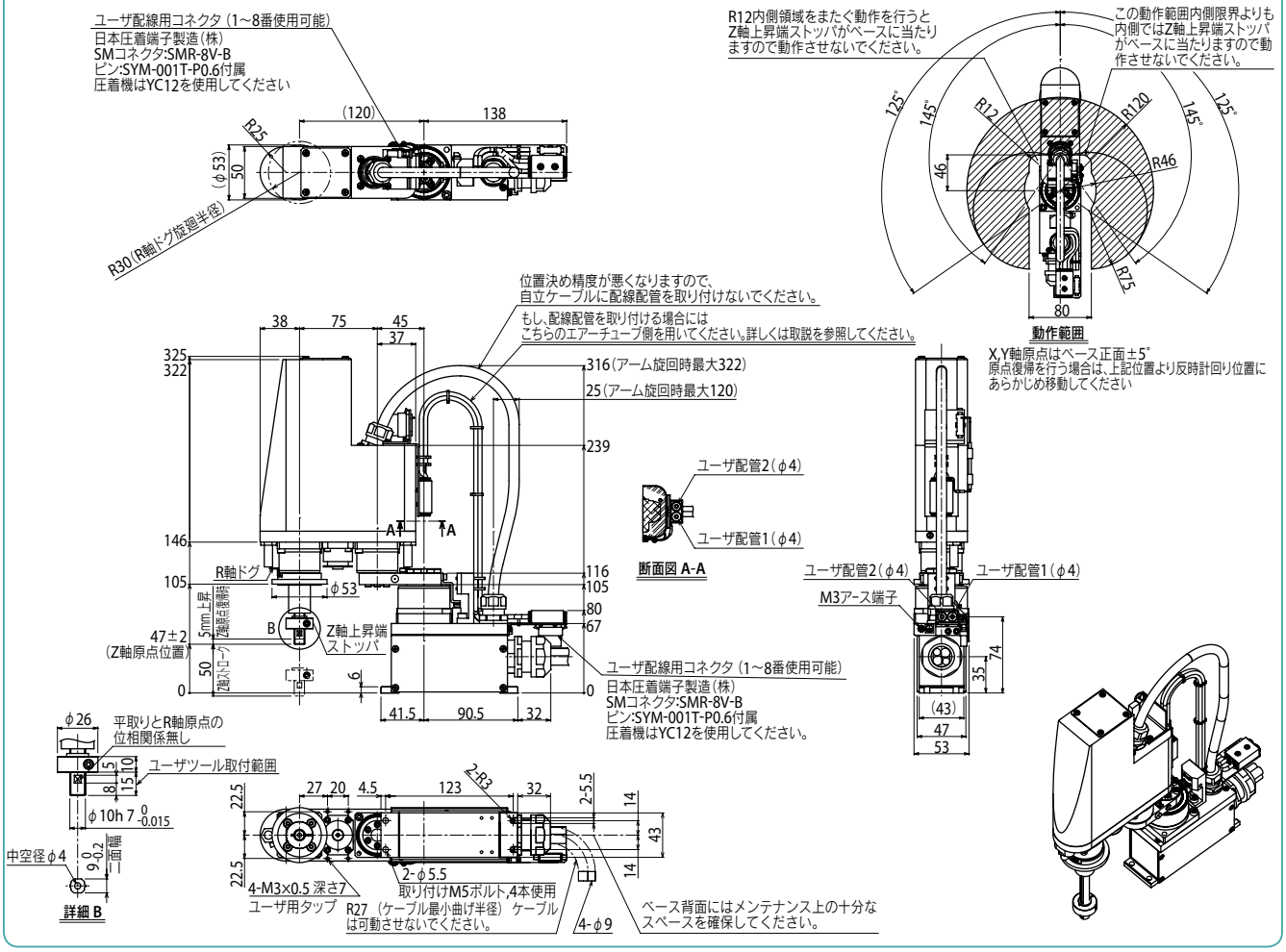
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK120XG



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK150XG

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 150mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK150XG - 50 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
YK150XG	50：50mm	2L：2m 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240S						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		75	75	50	—
	回転範囲(°)		±125	±145	—	±360
モータ出力 AC(W)			30	30	30	30
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			3.4		0.9	1700
最大可搬質量(kg)			1.0			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2(sec)			0.33			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.01			
ユーザ配線(sq×本)			0.1×8			
ユーザ配管(外径)			φ4×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：2　オプション：3.5, 5, 10			
本体質量(kg)(ロボットケーブル含まず)※4			4.0			
ロボットケーブル質量			0.9kg (2m)　1.5kg (3.5m)　2.1kg (5m)　4.2kg (10m)			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.530をご参照ください。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

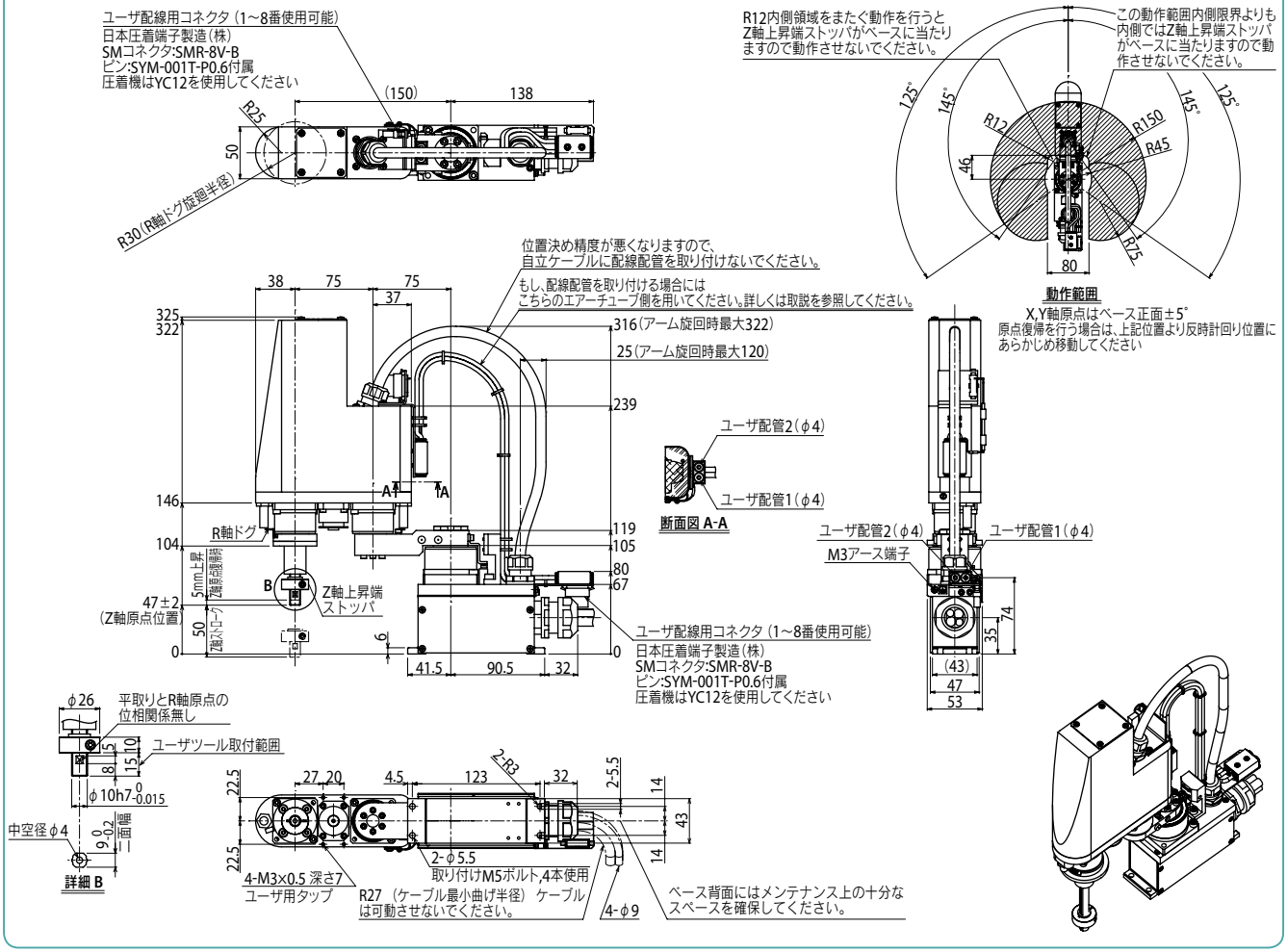
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK150XG

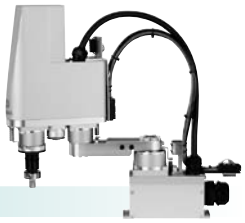


適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK180XG

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 180mm ● 最大可搬質量 1kg



注文型式

YK180XG	-	50	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
ロボット本体		Z軸ストローク		ケーブル長		適用コントローラ／制御軸数		安全規格		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ
		50：50mm		2L：2m 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	BB
適用コントローラ		CE対応		拡張I/O		ネットワークオプション		iVYシステム		グリッパ		バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P489

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		105	75	50	—
	回転範囲(°)		±125	±145	—	±360
モータ出力 AC(W)			30	30	30	30
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			3.3		0.9	1700
最大可搬質量(kg)			1.0			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2(sec)			0.33			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.01			
ユーザ配線(sq×本)			0.1×8			
ユーザ配管(外径)			φ4×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカリミット(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：2　オプション：3.5, 5, 10			
本体質量(kg)(ロボットケーブル含まず)※4			4.1			
ロボットケーブル質量			0.9kg (2m)　1.5kg (3.5m)　2.1kg (5m)　4.2kg (10m)			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.530をご参照ください。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

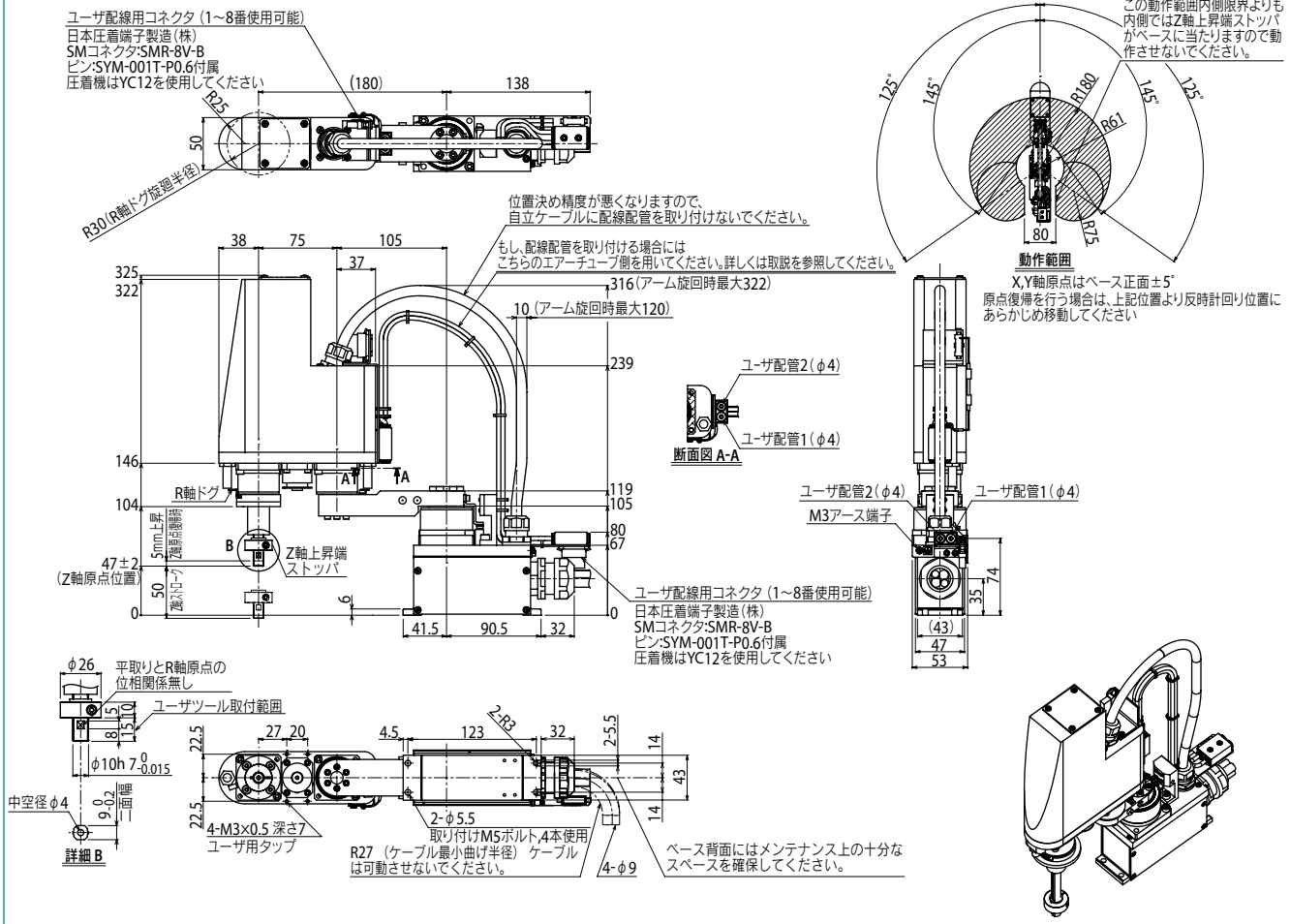
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180XG



YK180X

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 180mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK180X - 100 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

YK180X	100	□	RCX340-4	□	□	□	□	□	□	□
ロボット本体	Z軸ストローク 100：100mm	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

RCX240S	□	□	□	□	□	BB
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		71	109	100	—
	回転範囲(°)		±120	±140	—	±360
モータ出力 AC(W)			50	30	30	30
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			3.3		0.7	1700
最大可搬質量(kg)			1.0			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2 (sec)			0.39			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm^2)			0.01			
ユーザ配線(sq×本)			0.1×6			
ユーザ配管(外径)			φ3×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)(ロボットケーブル含まず)※4			5.5			
ロボットケーブル質量			1.5kg (3.5m)　2.1kg (5m)　4.2kg (10m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.530をご参照ください。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

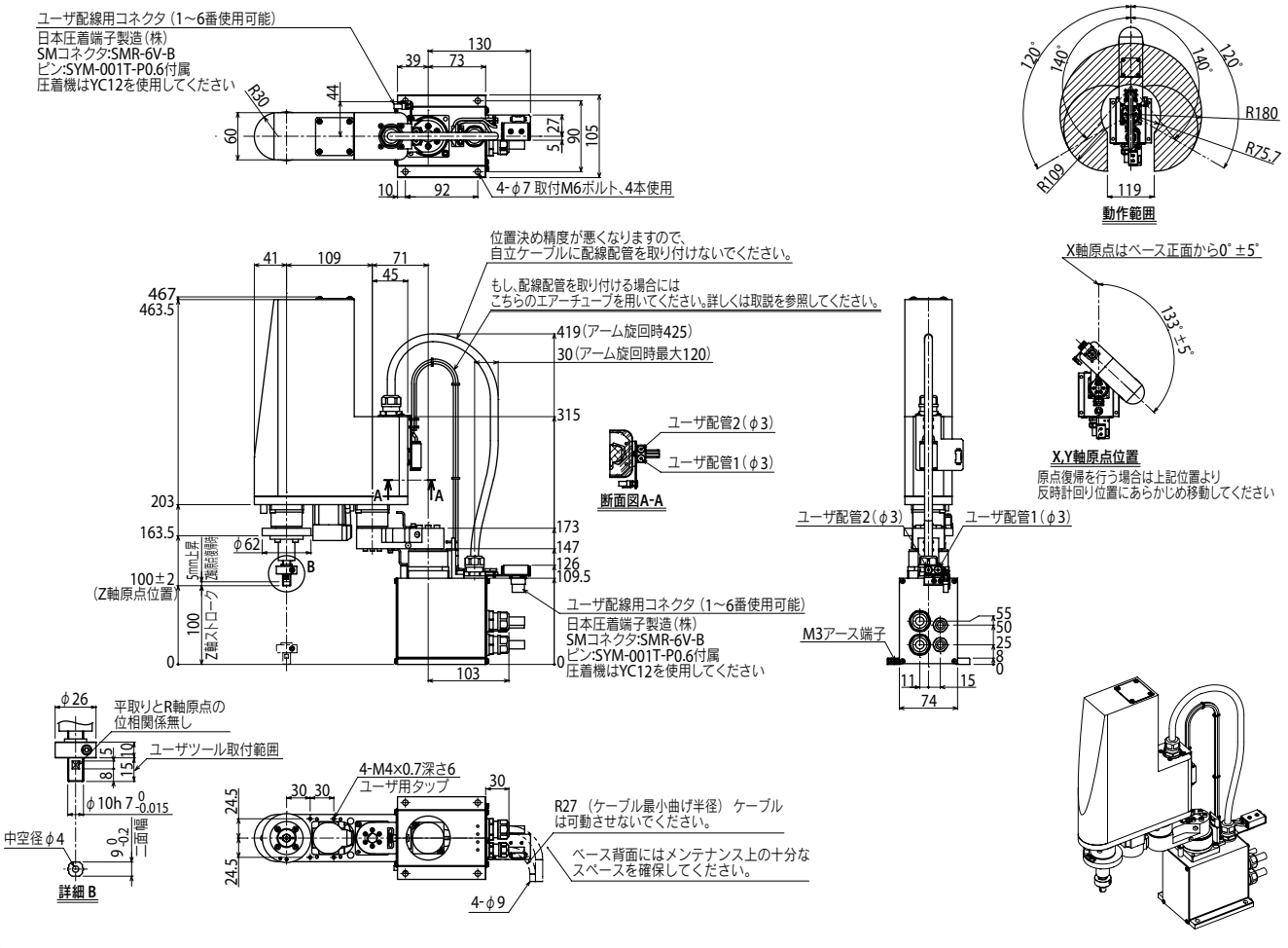
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180X



YK220X

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 220mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK220X - 100 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

YK220X	100	□	RCX340-4	□	□	□	□	□	□	□	□
ロボット本体	Z軸ストローク 100：100mm	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

RCX240S	□	□	□	□	□	BB
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		111	109	100	—
	回転範囲(°)		±120	±140	—	±360
モータ出力 AC(W)			50	30	30	30
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			3.4		0.7	1700
最大可搬質量(kg)			1.0			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2 (sec)			0.42			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			0.01			
ユーザ配線(sq×本)			0.1×6			
ユーザ配管(外径)			φ3×2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)(ロボットケーブル含まず)※4			5.5			
ロボットケーブル質量			1.5kg (3.5m)　2.1kg (5m)　4.2kg (10m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.530をご参照ください。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

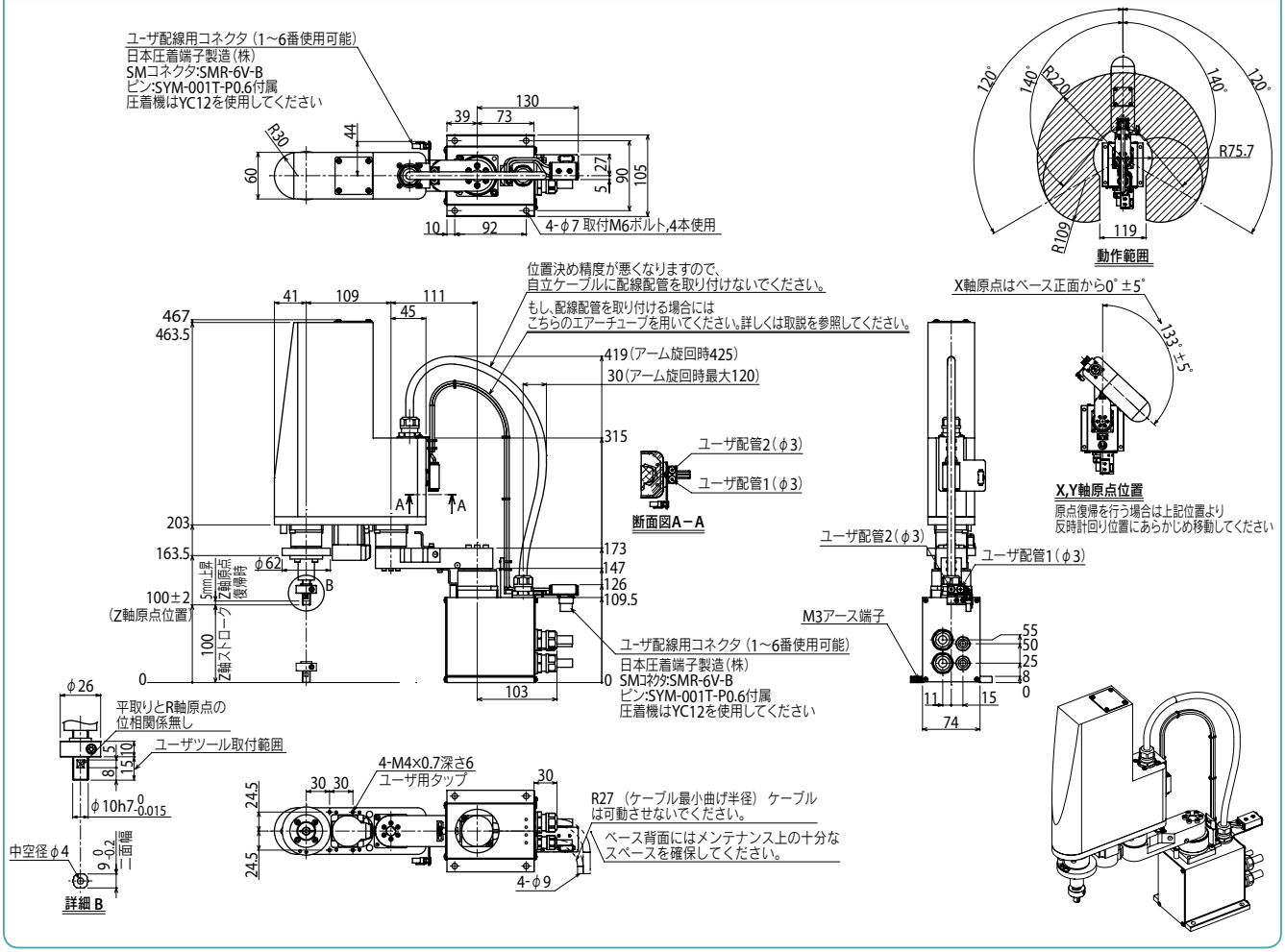
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK220X



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240S▶ 489

YK250XG 標準仕様：小型

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK250XG - 150 - - - - RCX340-4 - - - - - - - -

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - - - - - - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	100	150	150	—
	回転範囲(°)	±140	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結			
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：° /sec)		4.5		1.1	1020
最大可搬質量(kg)		5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.49			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.05kgm² (0.5kgfcms²)			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)		18.5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.531をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

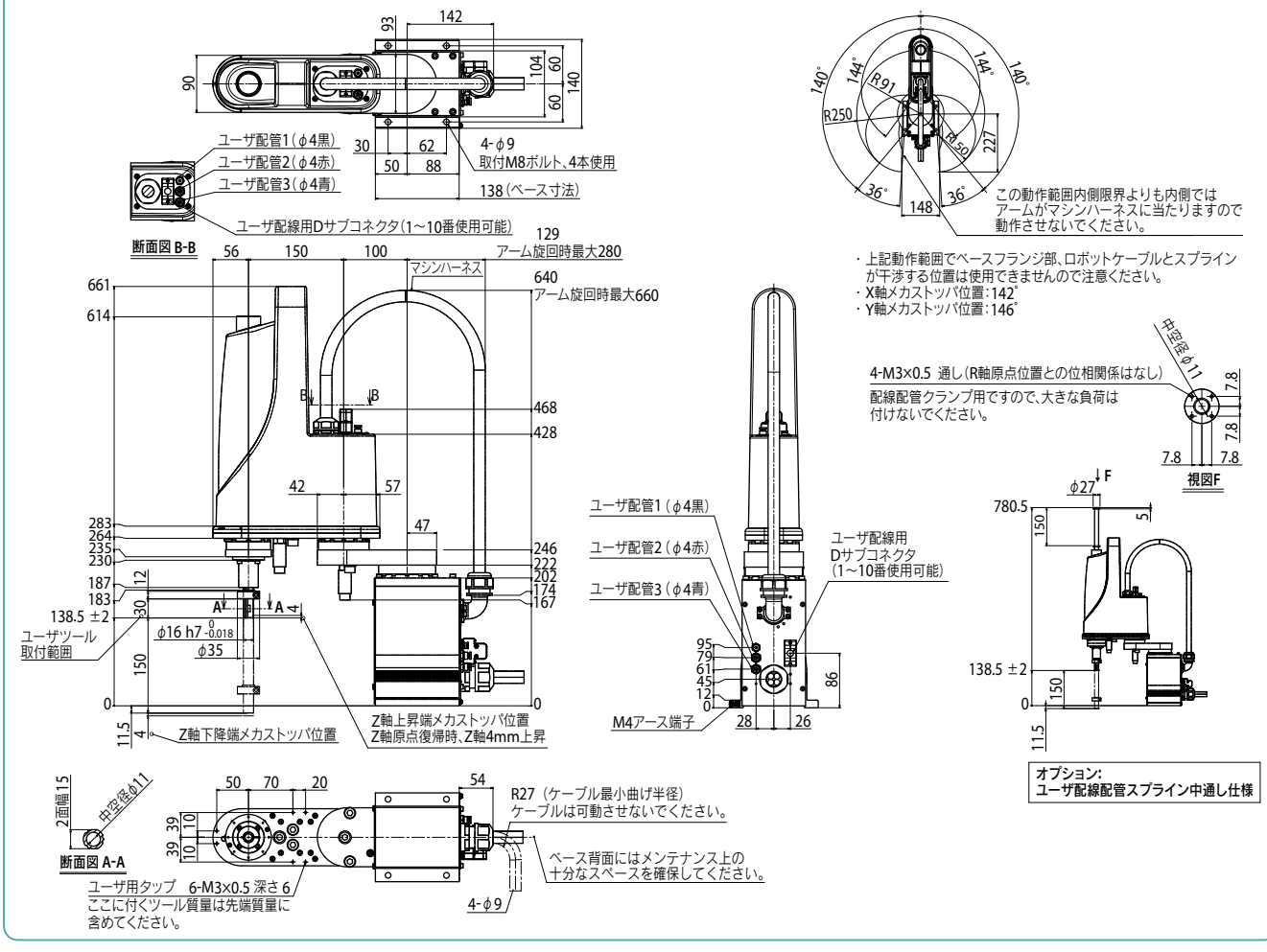
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

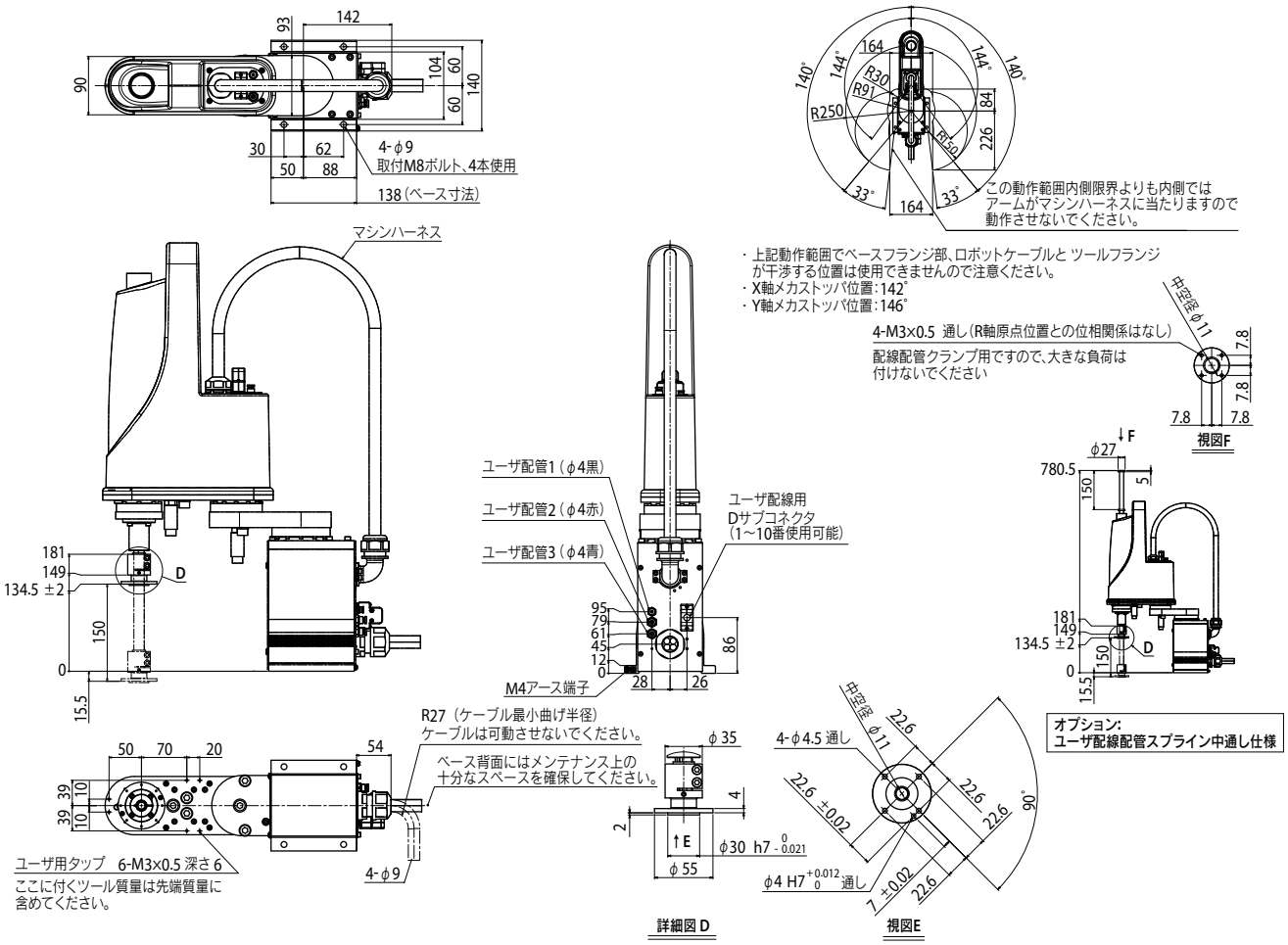
YK250XG



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240S▶ 489

YK250XG

YK250XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK350XG 標準仕様：小型

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK350XG - 150 - - - -

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

RCX340-4 - - - - - - - -

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - - - - - - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		200	150	150	—
	回転範囲(°)		±140	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			5.6		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.49			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm^2)			0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)			19			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.531をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

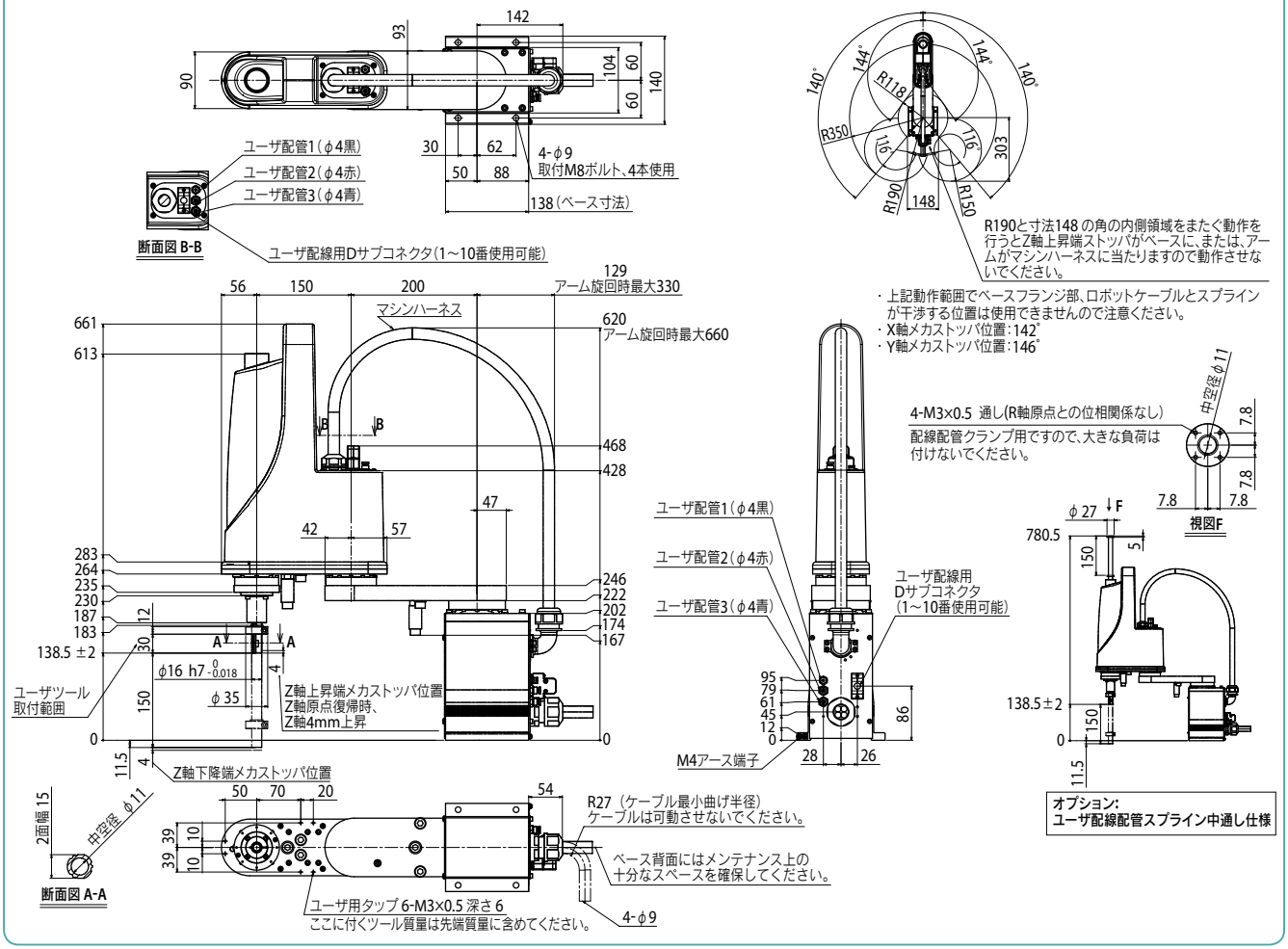
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

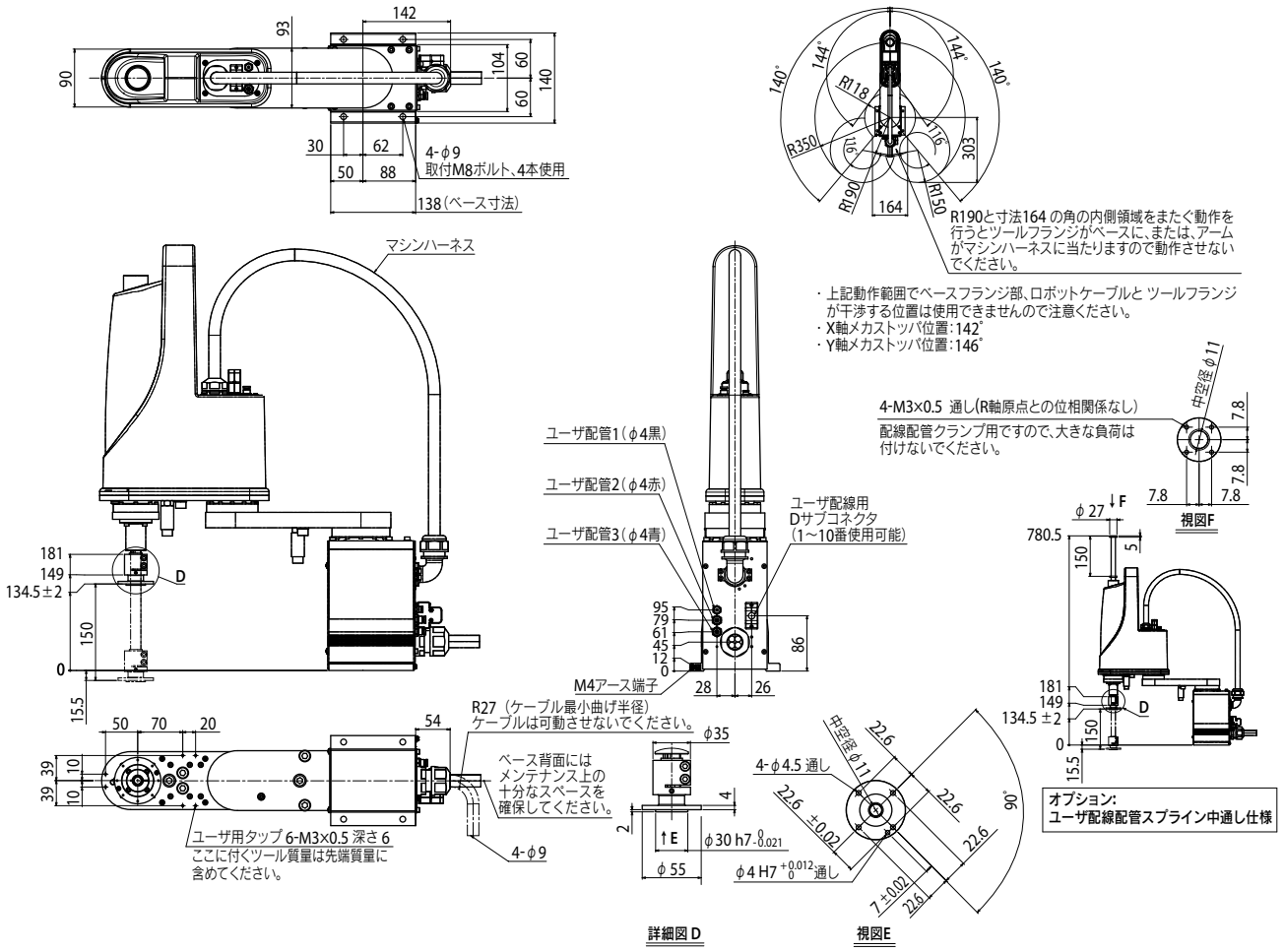
YK350XG



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK350XG

YK350XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK400XG 標準仕様：小型

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK400XG - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		250	150	150	—
	回転範囲(°)		±140	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			6.1		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.49			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm^2)			0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)			19.5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

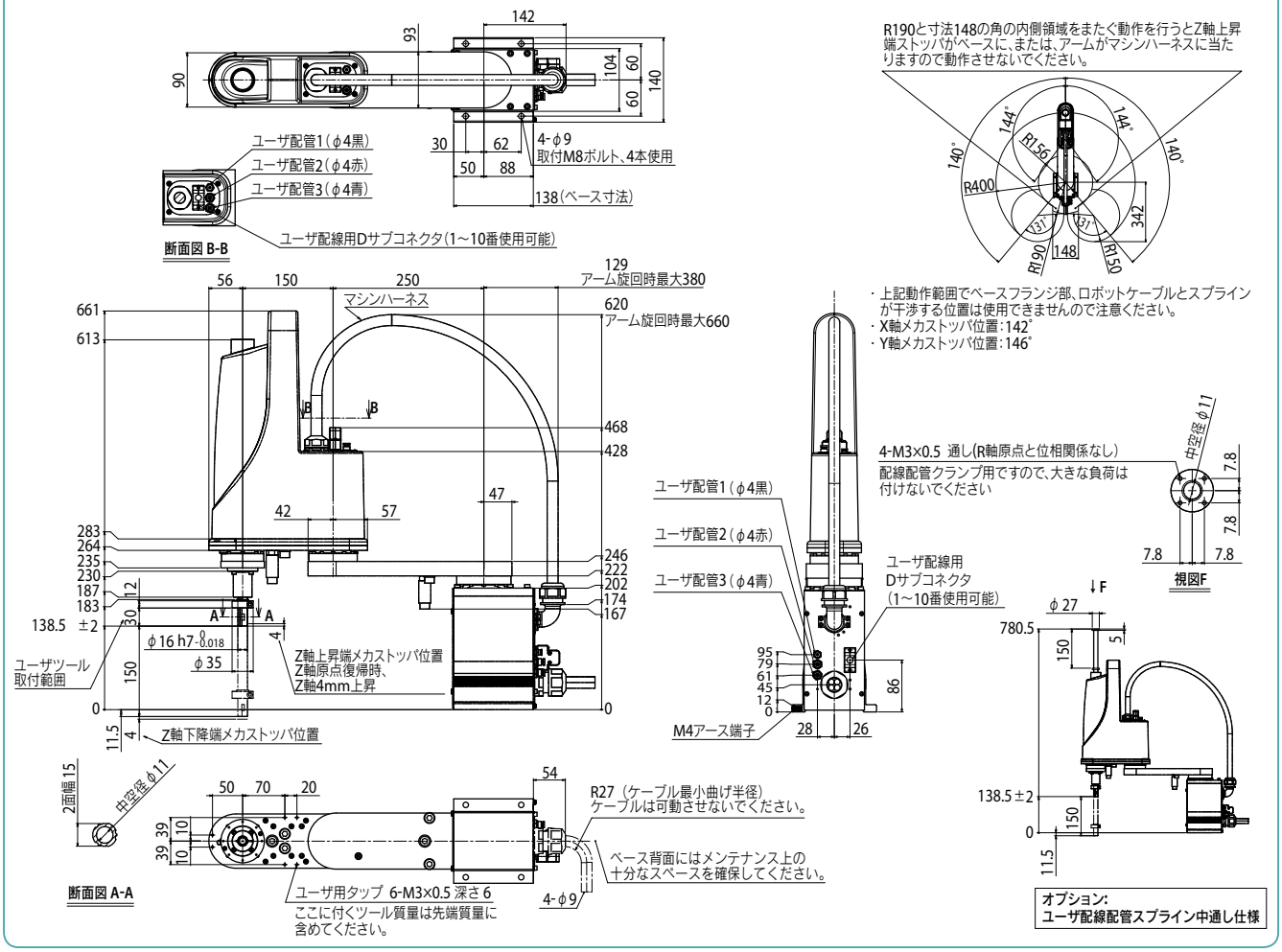
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

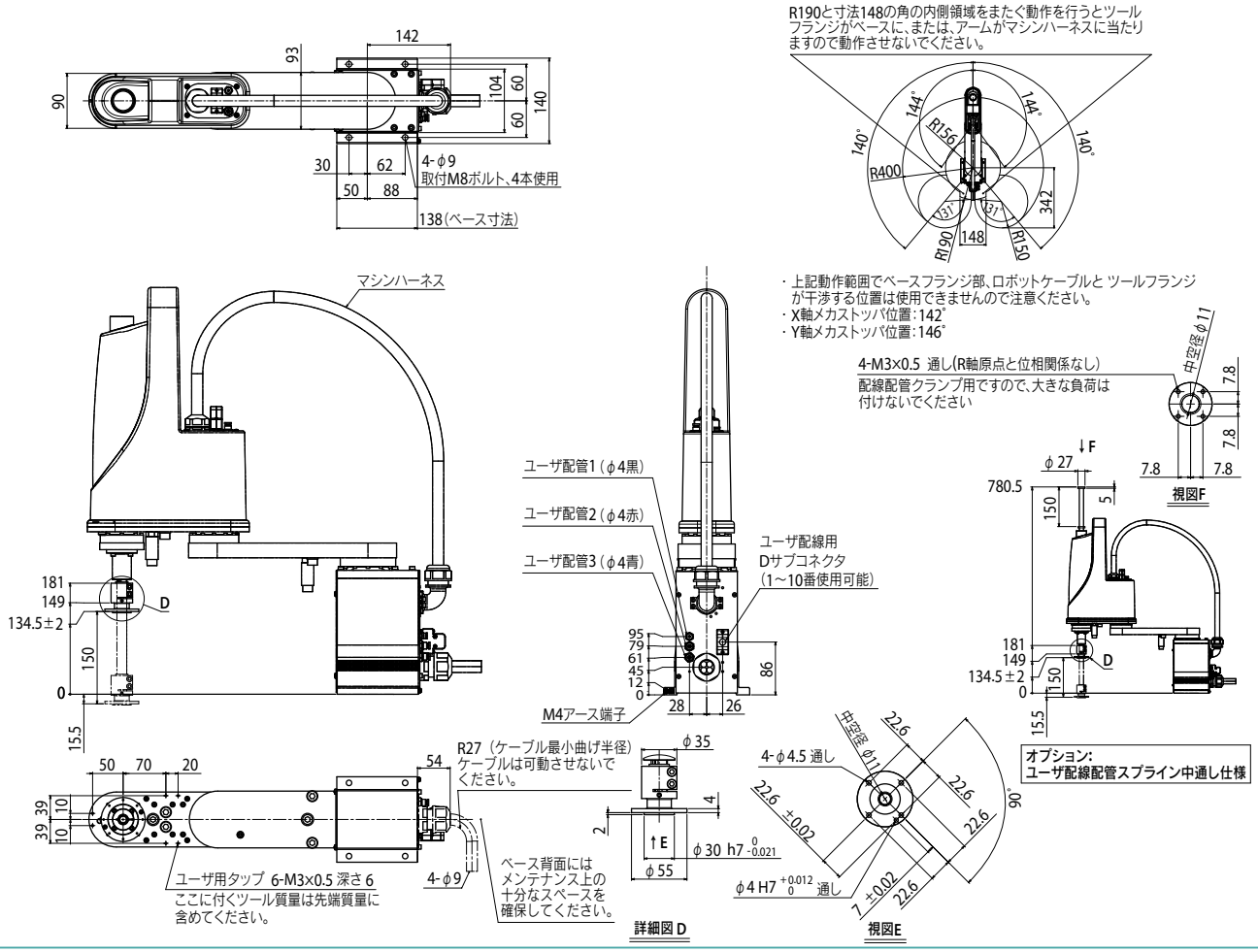
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489

YK400XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489

YK400XR

標準仕様：小型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 400mm　●最大可搬質量 3kg

■注文型式

YK400XR	-		-	150	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		原点復帰方法 S：センサー仕様 T：突当て仕様		Z軸ストローク		中通しシャフト 無記入：なし S：あり		ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		適用コントローラ／制御軸数		安全規格		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ 4：4個 3：3個 2：2個 1：1個 0：0個

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.502**

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	225	175	150	—
	回転範囲(°)	±132	±150	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	100	100	100
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ベルト減速
	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01	±0.01
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		6		1.1	2600
最大可搬質量(kg)		3(標準仕様)、2(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.45			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.05kgm² (0.5kgfcms²)			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)		17			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 実際の使用環境での慣性モーメントを入力して頂く必要があります。
※4. オプション仕様(ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は2kgとなります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

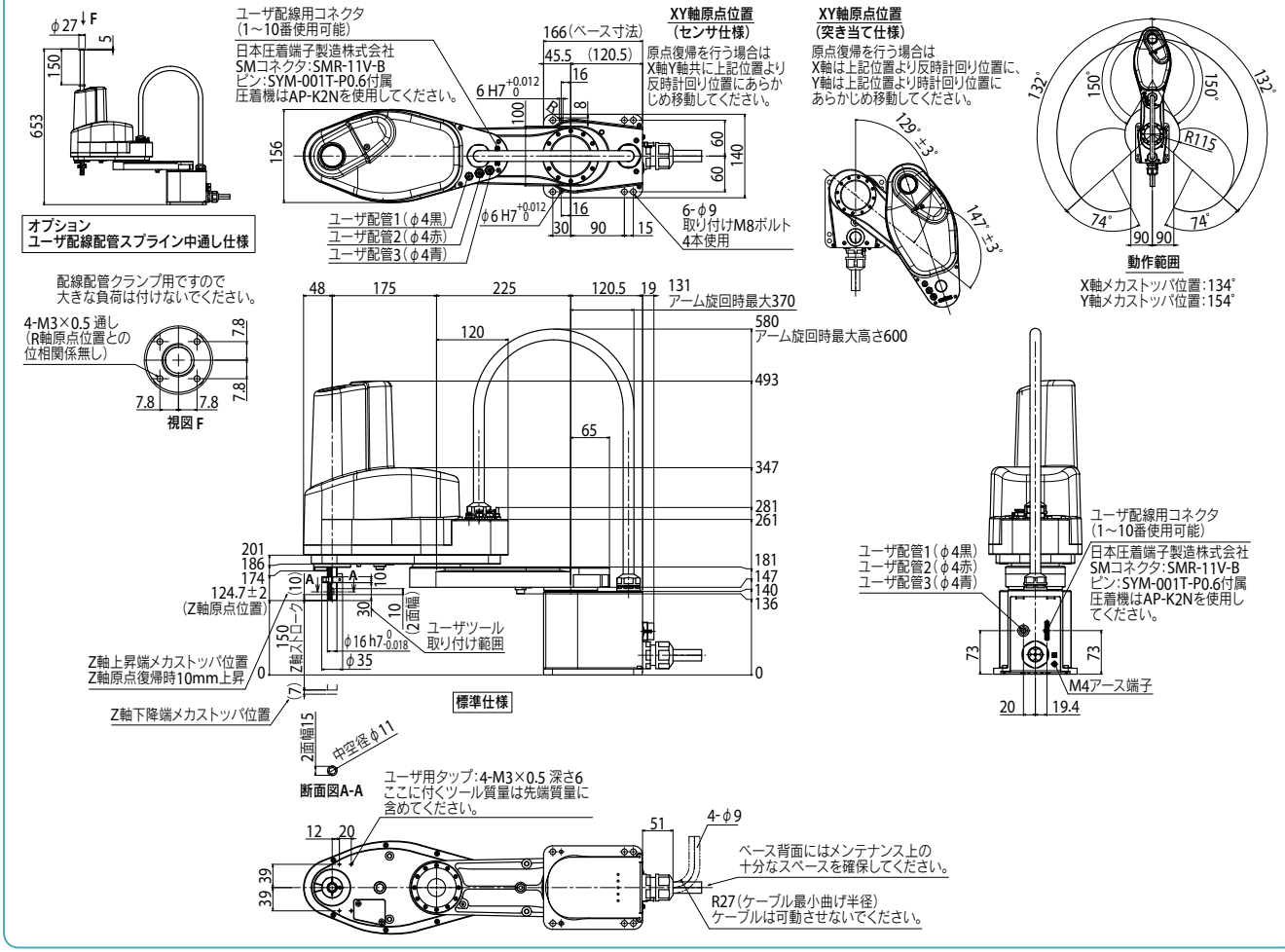
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XR



YK500XGL

標準仕様：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 5kg

注文型式

YK500XGL - 150 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.502**

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S▶ P.489**

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		250	250	150	—
	回転範囲(°)		±140	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：° /sec)			5.1		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 (sec)			0.59			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm^2)			0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)			21			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

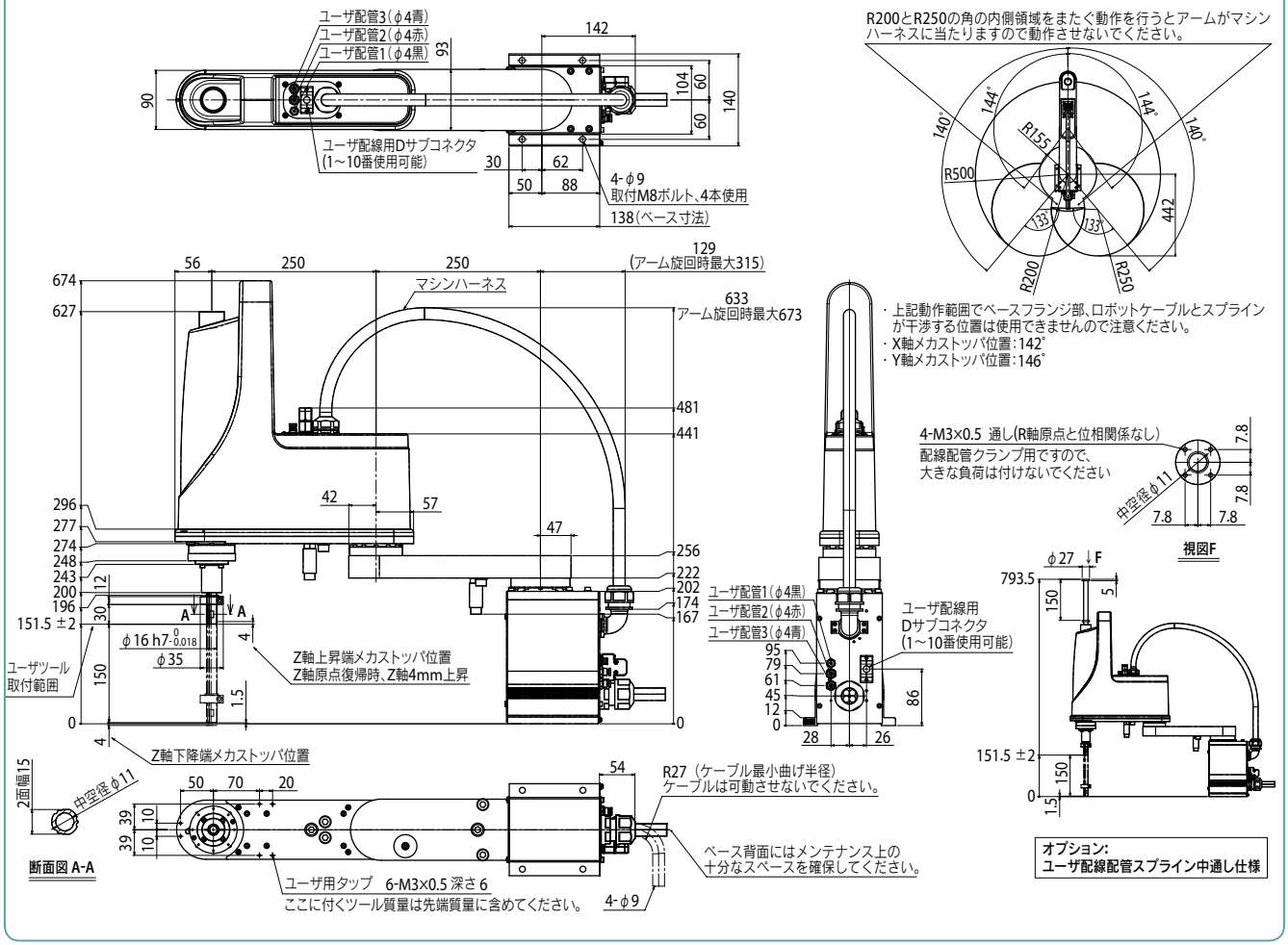
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

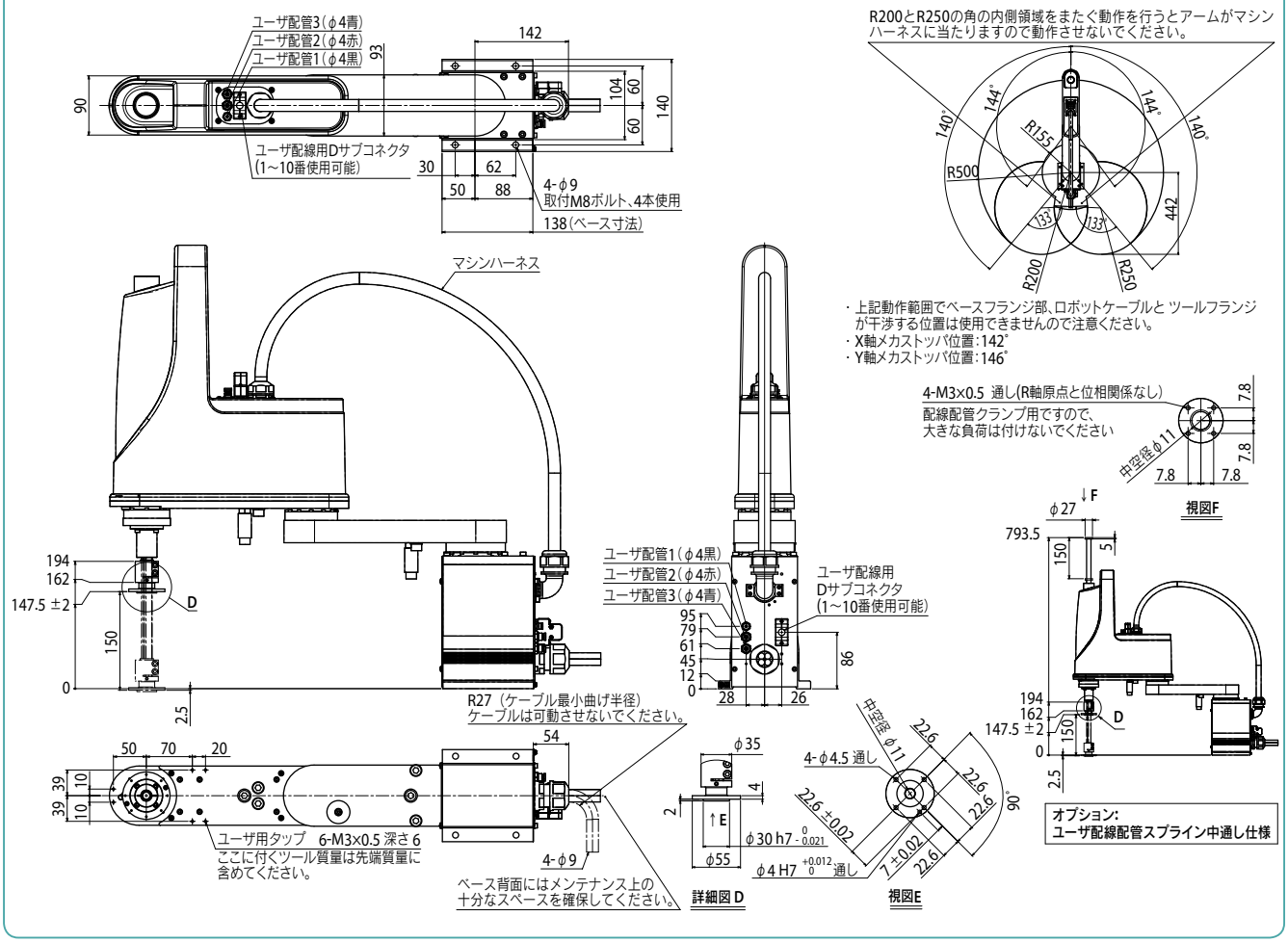
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGL



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240S▶ 489

YK500XGL　ツールフランジ取付仕様



YK500XG

標準仕様：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK500XG - □ - □ - □ - **RCX340-4** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長
	200：200mm 300：300mm	無記入：なし F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240 - □ - **R3** - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240	□	R3	□	□	□	□	BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	200	300	200	300	—
	回転範囲(°)	±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)		400	200	200		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		7.6		2.3	1.7	1700
最大可搬質量(kg)		10(標準仕様)、9(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.45				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.30				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5 オプション：5,10				
本体質量(kg)		30				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。

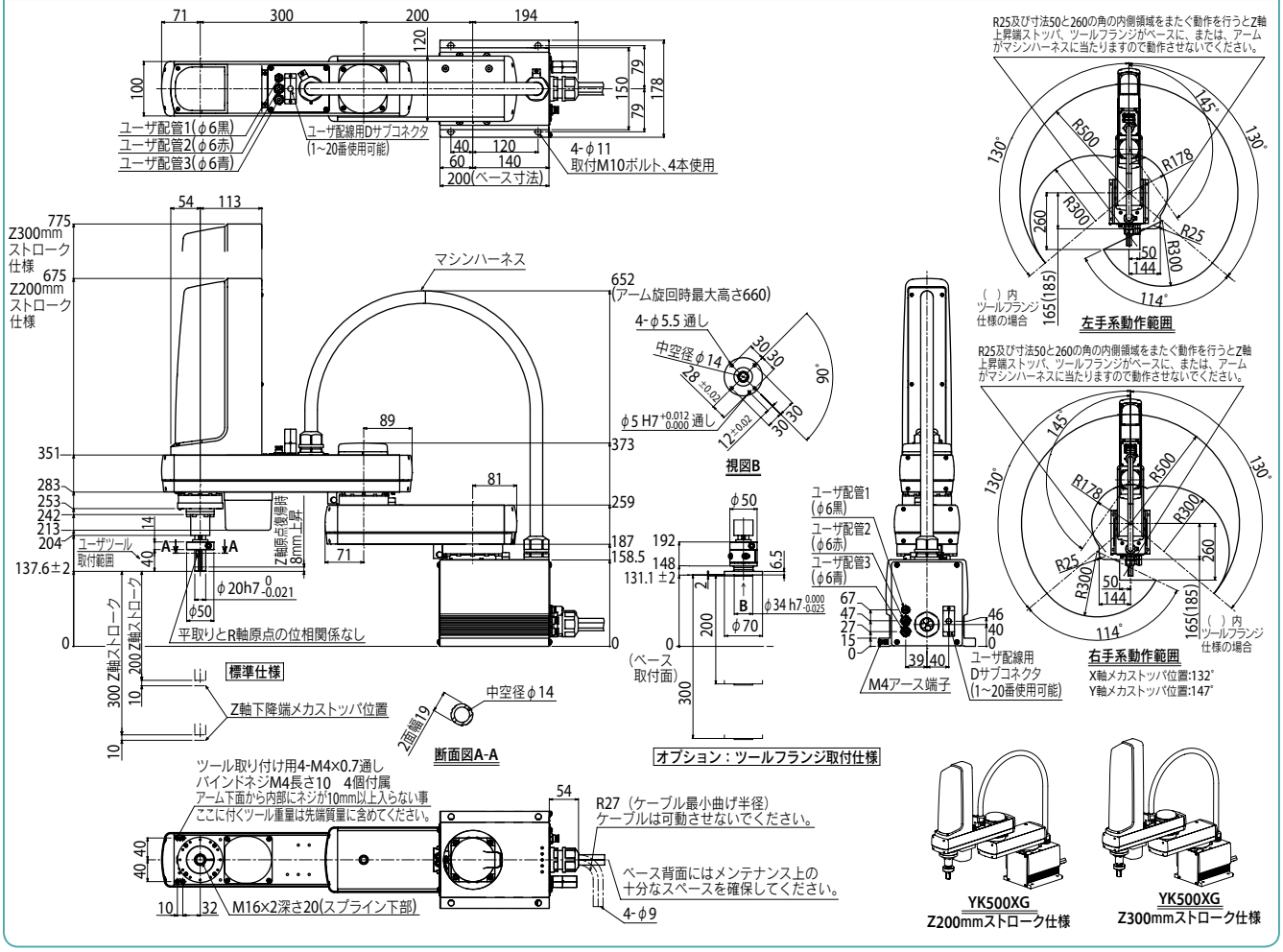
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XG



YK500XG
Z200mmストローク仕様

YK500XG
Z300mmストローク仕様

YK600XGL

標準仕様：中型

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK600XGL - 150 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - □ - □ - □ - □ - □ - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	350	250	150	—
	回転範囲(°)	±140	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結			
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		4.9		1.1	1020
最大可搬質量(kg)		5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.63			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm^2)		0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量(kg)		22			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

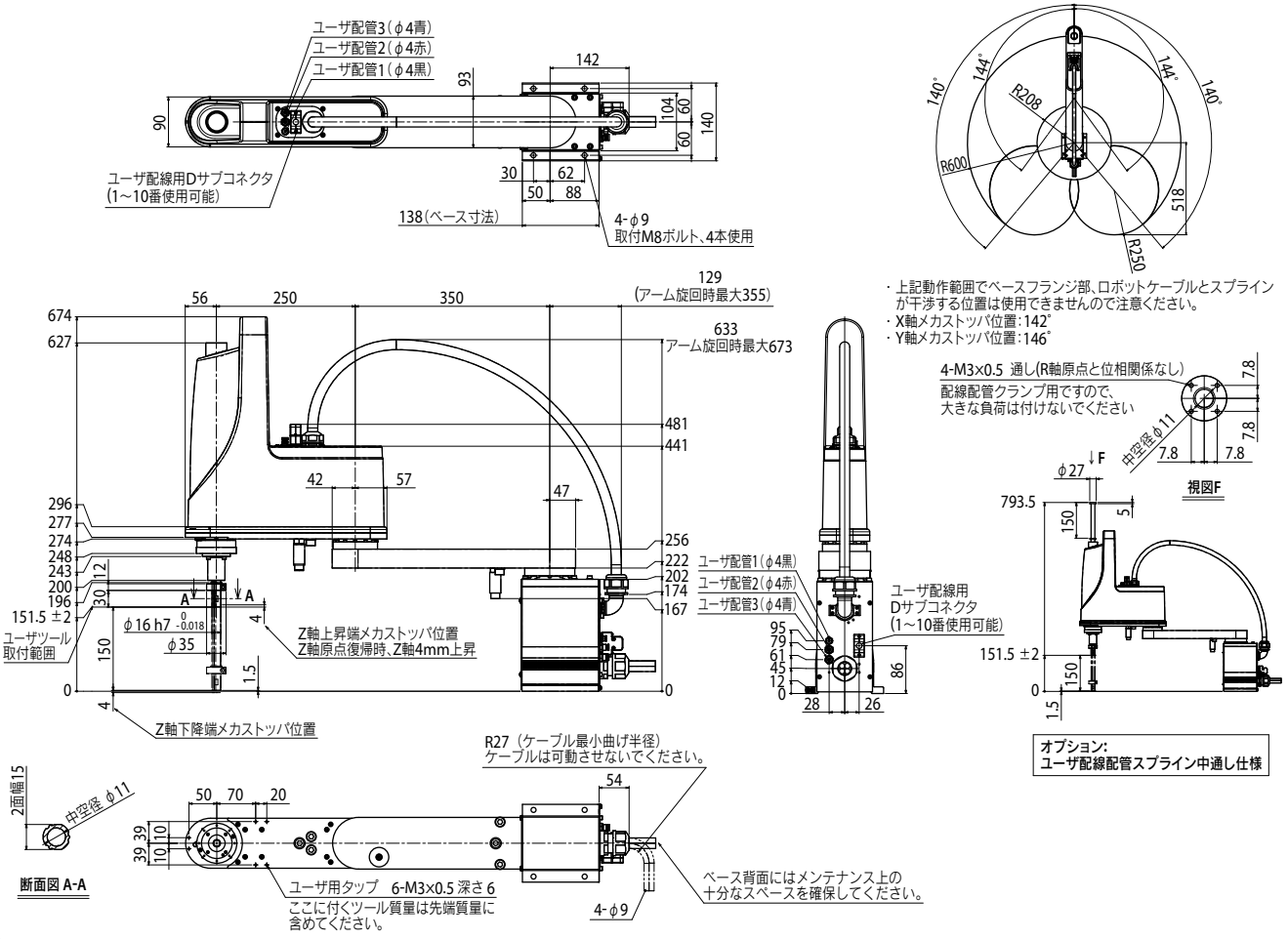
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

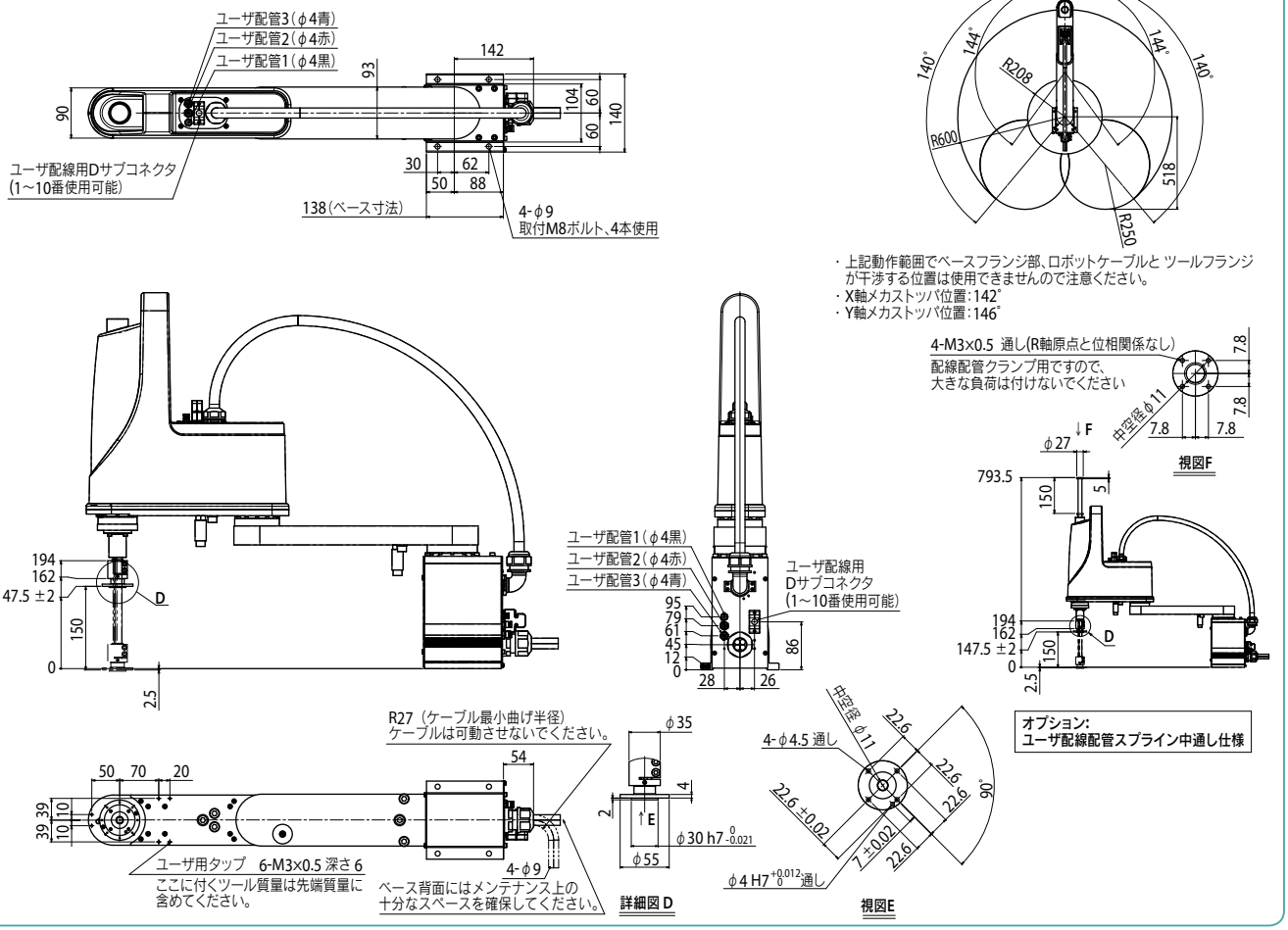
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGL



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

YK600XGL　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489

YK600XG

標準仕様：中型

- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK600XG				RCX340-4								
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	300	300	200	300	—
	回転範囲(°)	±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)		400	200	200		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		8.4		2.3	1.7	1700
最大可搬質量(kg)		10(標準仕様)、9(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.46				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.30				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5 オプション：5,10				
本体質量(kg)		31				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。

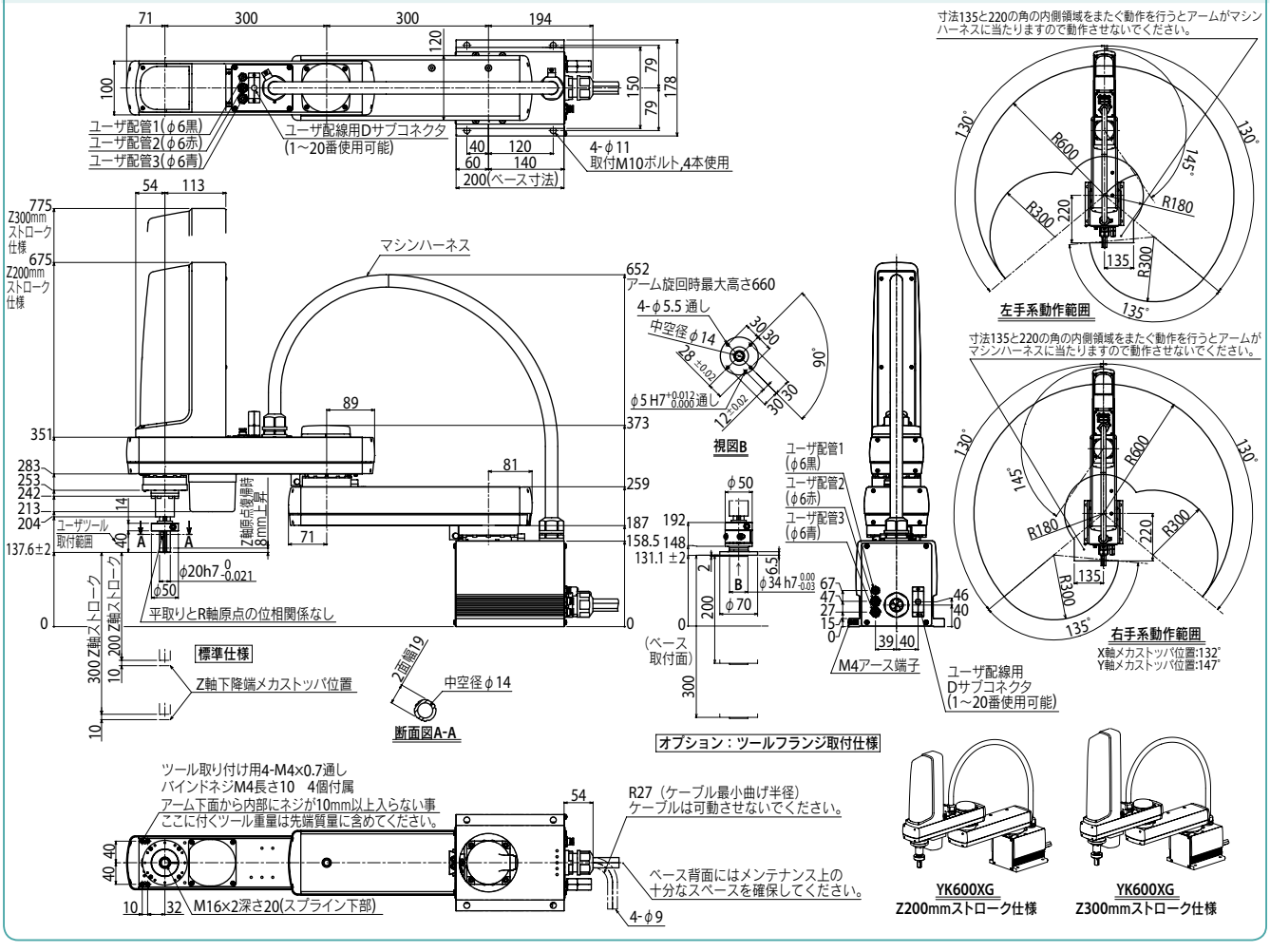
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XG



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK600XGH

標準仕様：中型

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK600XGH	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm		ツールフランジ 無記入:なし F:あり		ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m		適用コントローラ/制御軸数		安全規格		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P502

RCX240	-		-	R3	-		-		-		-	BB
適用コントローラ		CE対応		回生装置		拡張I/O		ネットワークオプション		iVYシステム		グリッパ		バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		200	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			7.7		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時※2(sec)			0.47				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm:48 Z軸400mm:50				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

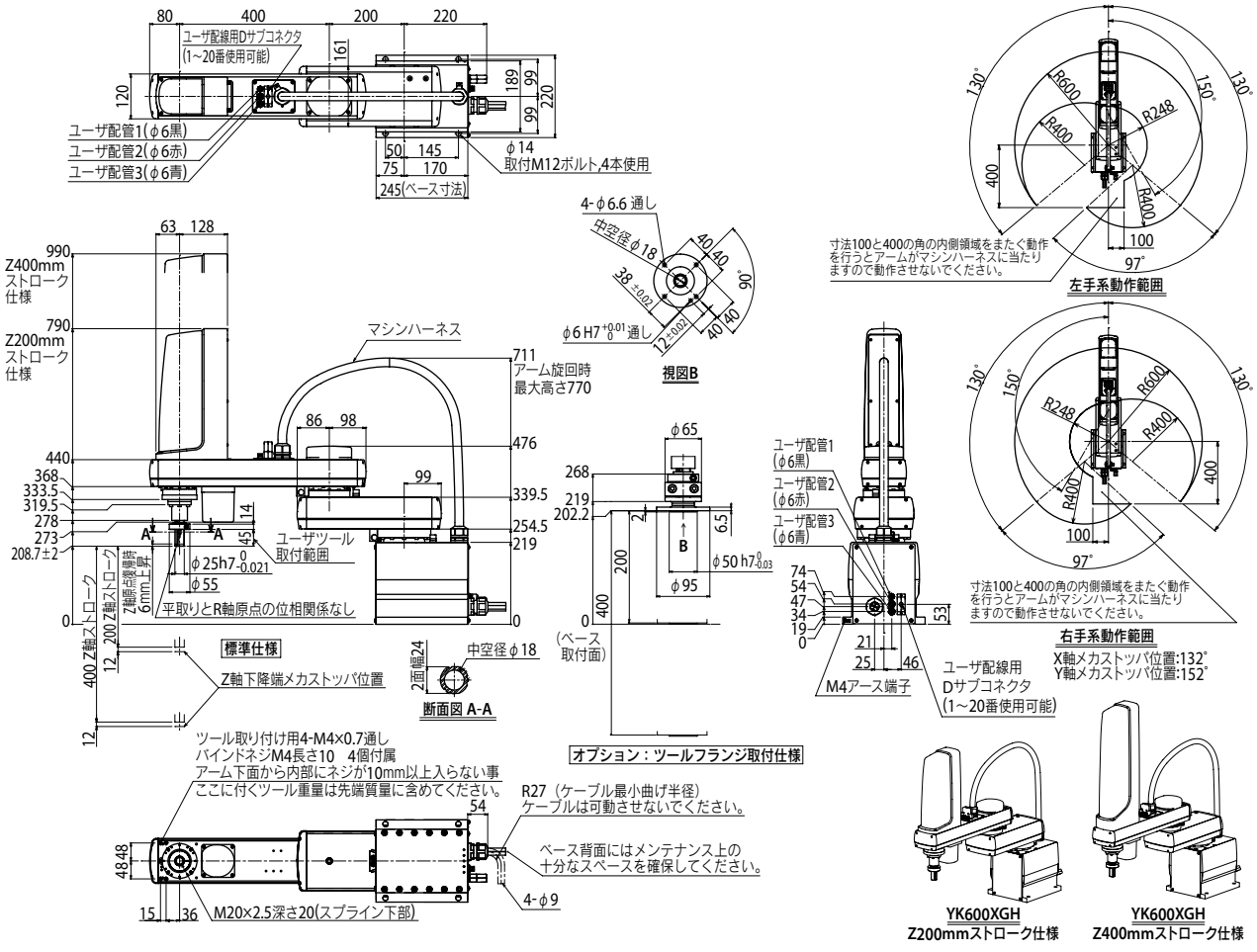
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGH



YK700XG

標準仕様：大型

● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XG				RCX340-4								
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P502

RCX240		R3					
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリ
							BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	300	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		8.4		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.42				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm：50　Z軸400mm：52				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

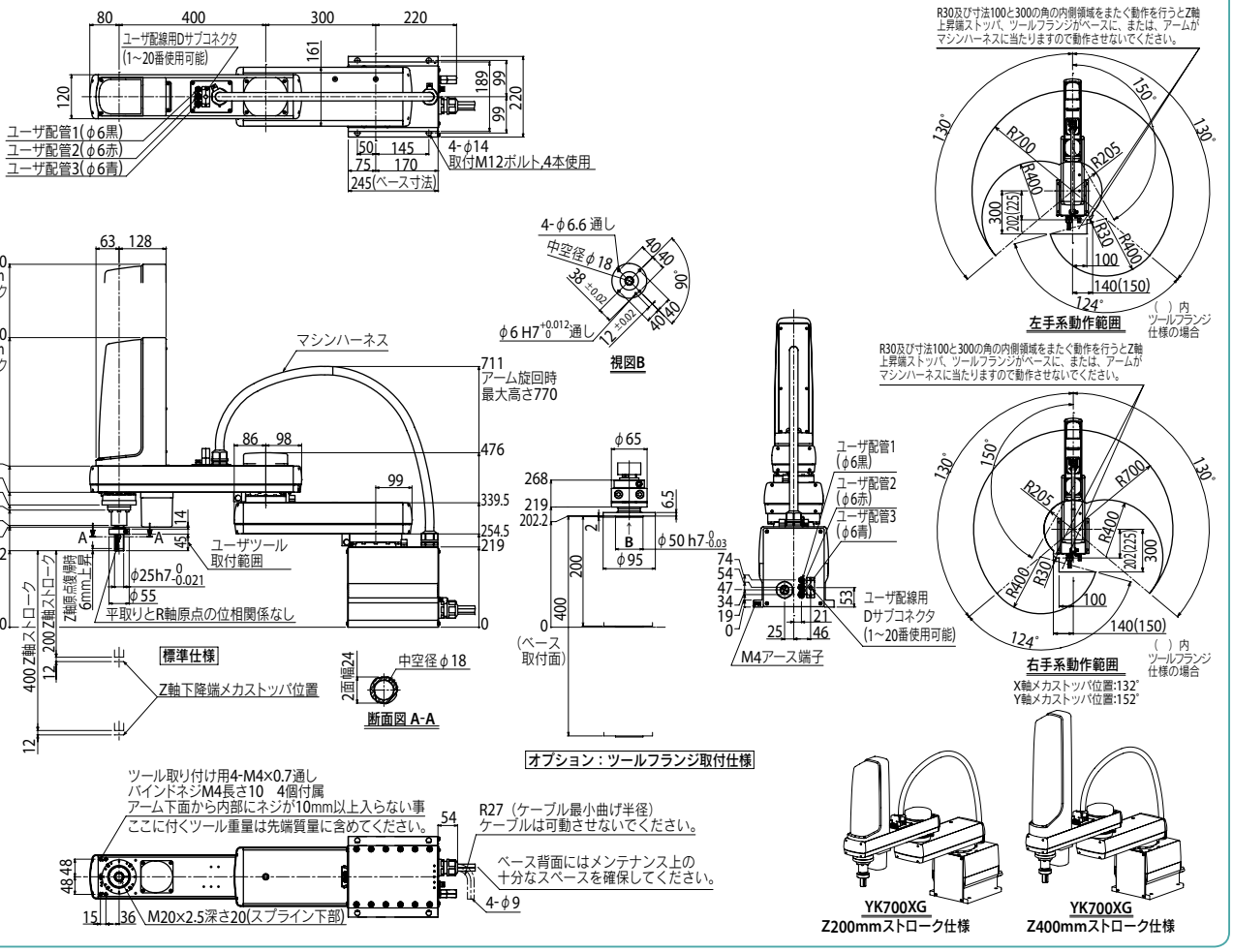
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XG

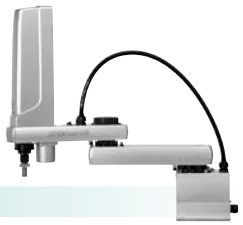


適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489

YK800XG

標準仕様：大型

● アーム長 800mm　● 最大可搬質量 20kg



■注文型式

YK800XG	-		-		-	RCX340-4									
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		適用コントローラ / 制御軸数		安全規格		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ **P.502**

RCX240	-		-	R3	-		-		-		-	BB
適用コントローラ		CE対応		回生装置		拡張I/O		ネットワークオプション		iVYシステム		グリッパ		バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S** ▶ **P.489**

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		400	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC (W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm) (R：°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec) (R：°/sec)			9.2		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			20 (標準仕様)、19 (ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 (sec)			0.48				
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：52　Z軸400mm：54				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

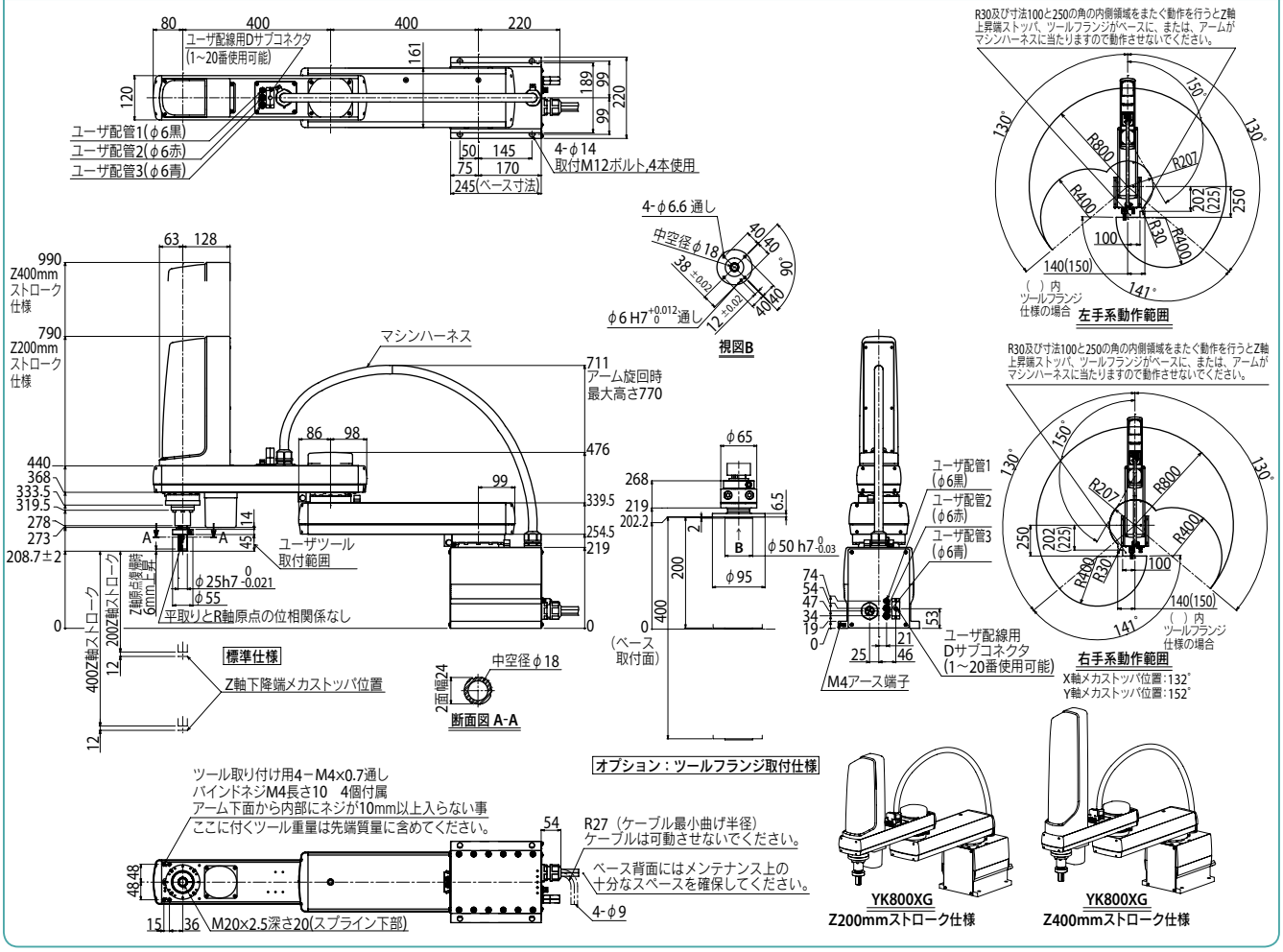
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XG



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489

YK900XG

標準仕様：大型

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK900XG - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長
	200：200mm 400：400mm	無記入：なし F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P502**

RCX240 - □ - **R3** - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S▶ P.489**

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	500	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		9.9		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.49				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm：54　Z軸400mm：56				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

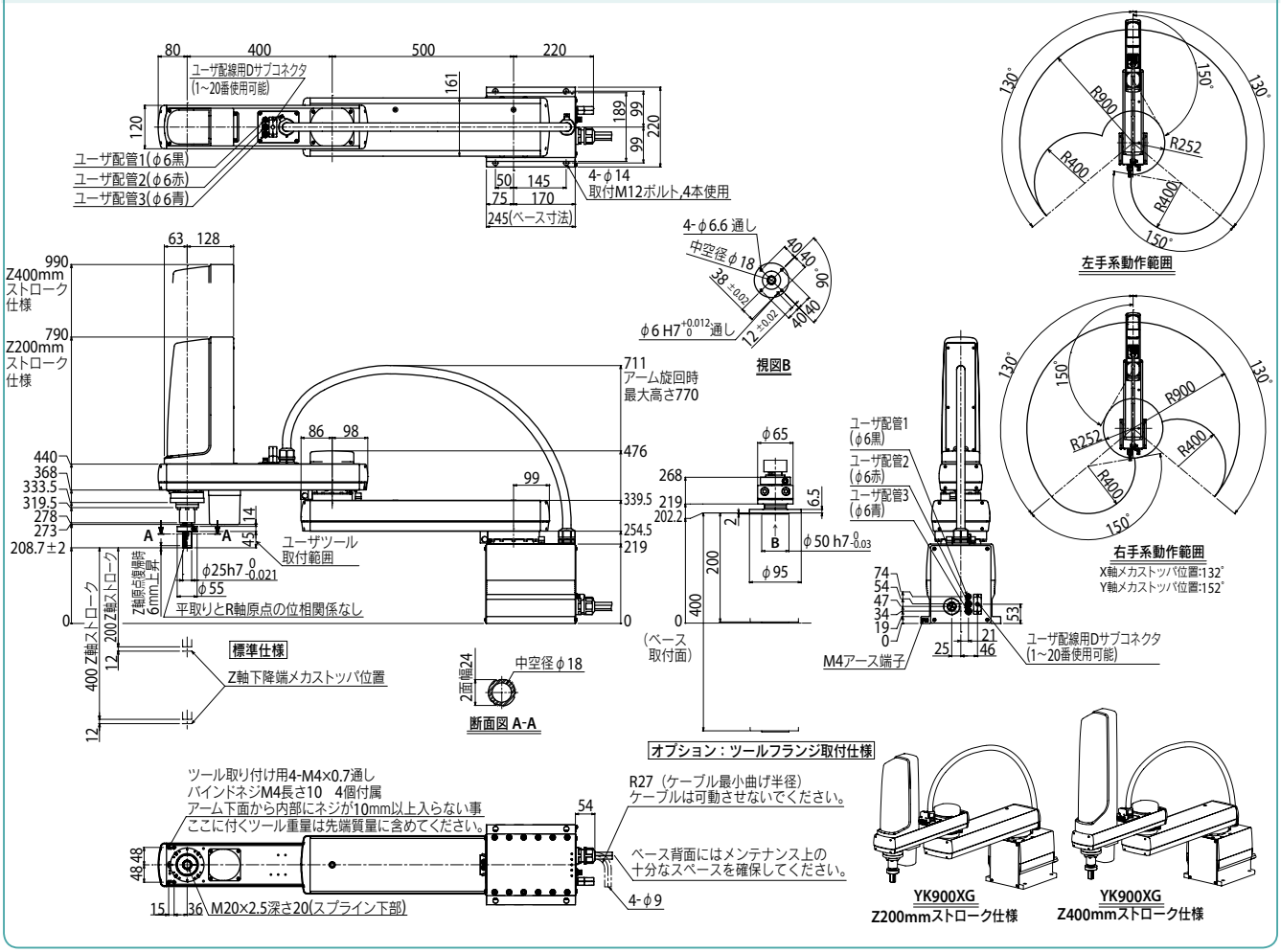
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XG



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489

YK1000XG

標準仕様：大型

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XG - □ - □ - □ - **RCX340-4** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	200：200mm 400：400mm	無記入：なし F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240 - □ - **R3** - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	600	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		10.6		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.49				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm：56　Z軸400mm：58				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

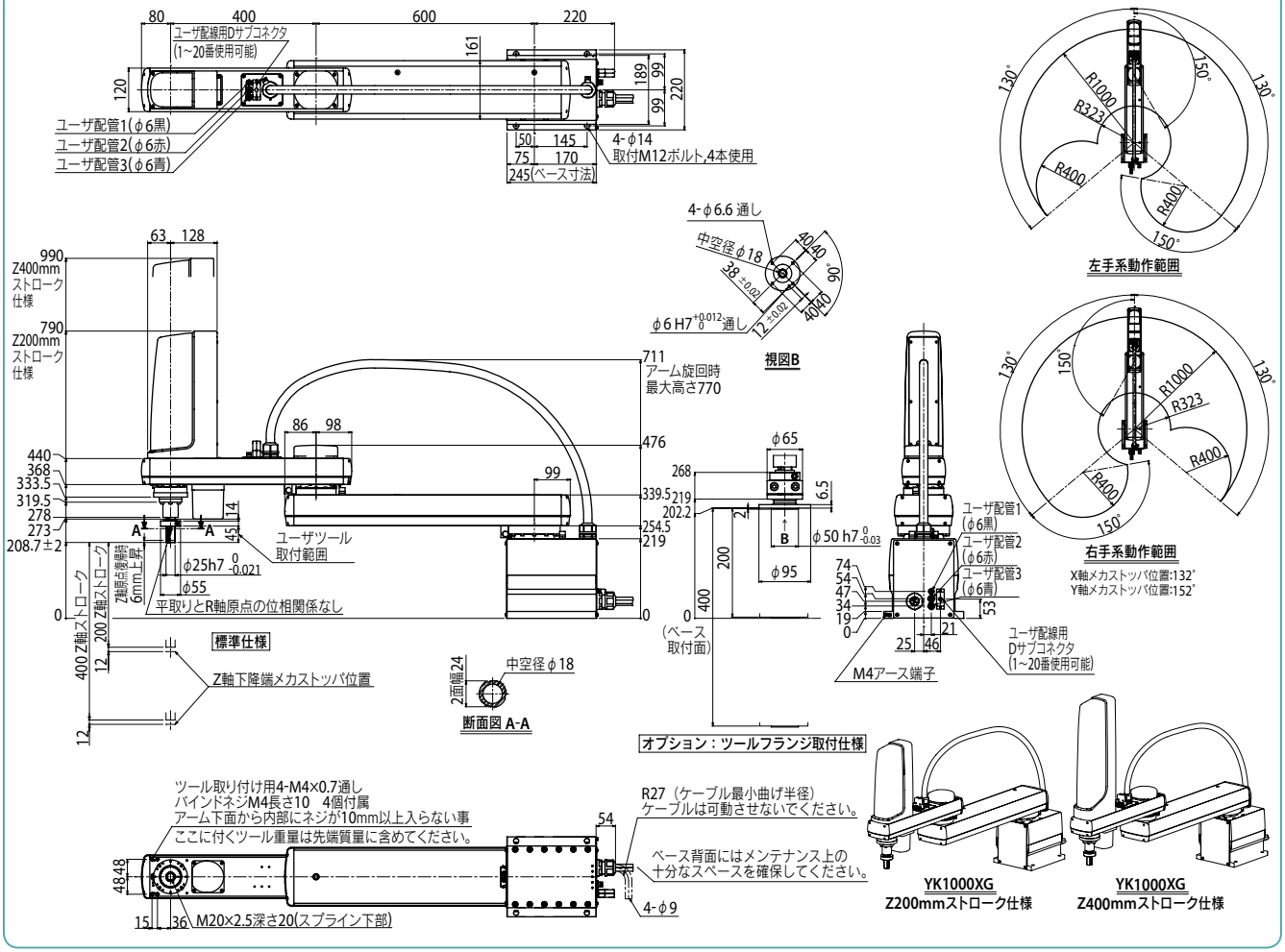
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XG



YK1200X 標準仕様：大型

● アーム長 1200mm ● 最大可搬質量 50kg

■注文型式

YK1200X-400		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		600	600	400	—
	回転範囲(°)		±125	±150	—	±360
モータ出力 AC(W)			900	800	600	400
減速機構	減速器		遊星歯車	遊星歯車	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速器 ～ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.05		±0.02	±0.005
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			7.4		0.75	600
最大可搬質量(kg)			50			
標準サイクルタイム：5kg 可搬時(sec)※2			0.91			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			2.45			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20			
ユーザ配管(外径)			φ6×3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			124			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.534をご参照ください。

■適用コントローラ

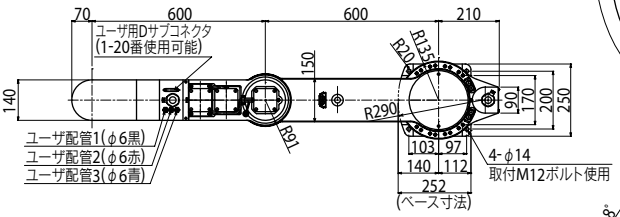
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

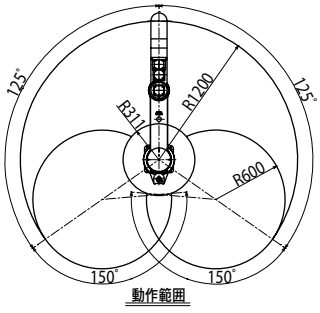
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

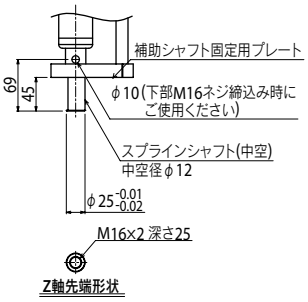
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

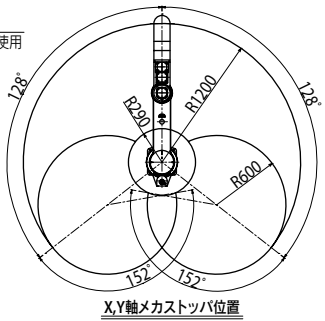
YK1200X



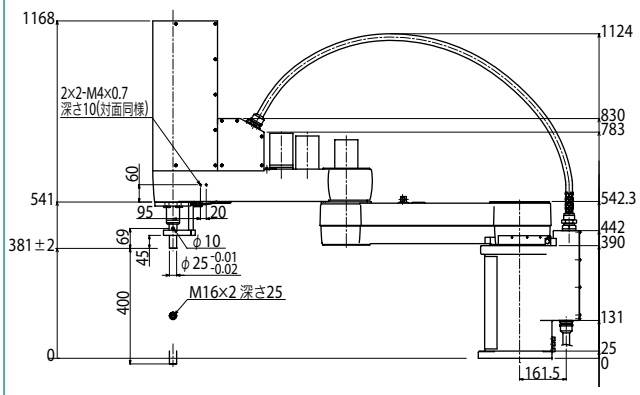


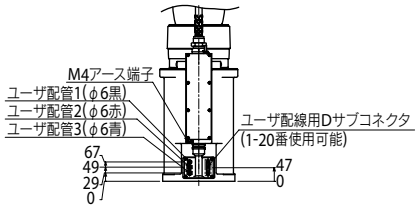
動作範囲





X,Y軸メカストッパ位置





YK300XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 300mm ● 最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■注文型式

YK300XGS		150				RCX340-4								
ロボット本体	取付け方法※1 W:壁取付け(外観図通り) U:壁取付けインバース(天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S						BB
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	150	150	150	—
	回転範囲(°)	±120	±130	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結			
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		4.4		1.0	1020(壁取付け) / 720(インバース)
最大可搬質量(kg)		5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時※2(sec)		0.49			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.05			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準:3.5 オプション:5,10			
本体質量(kg)		19.5			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.531をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

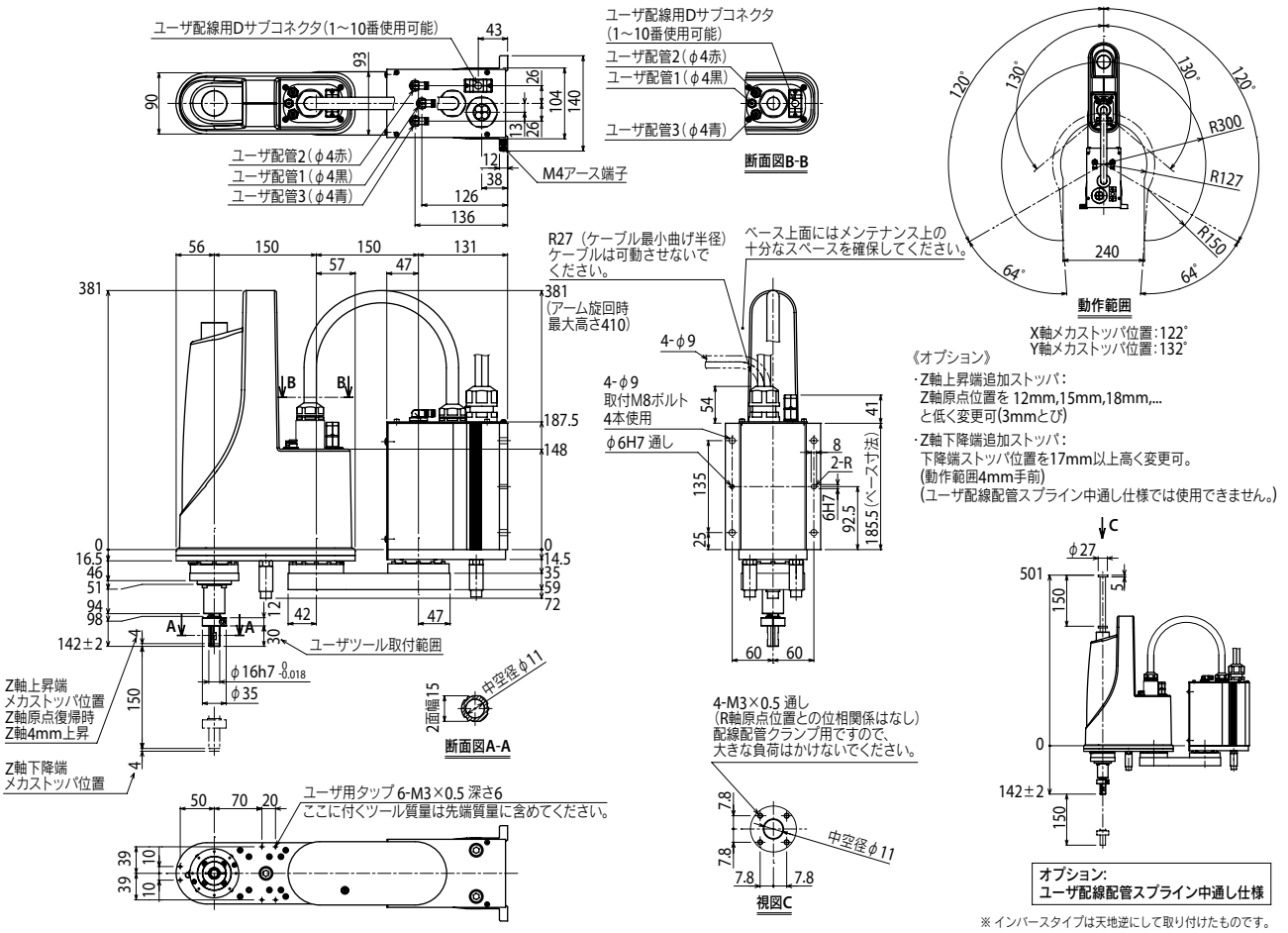
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

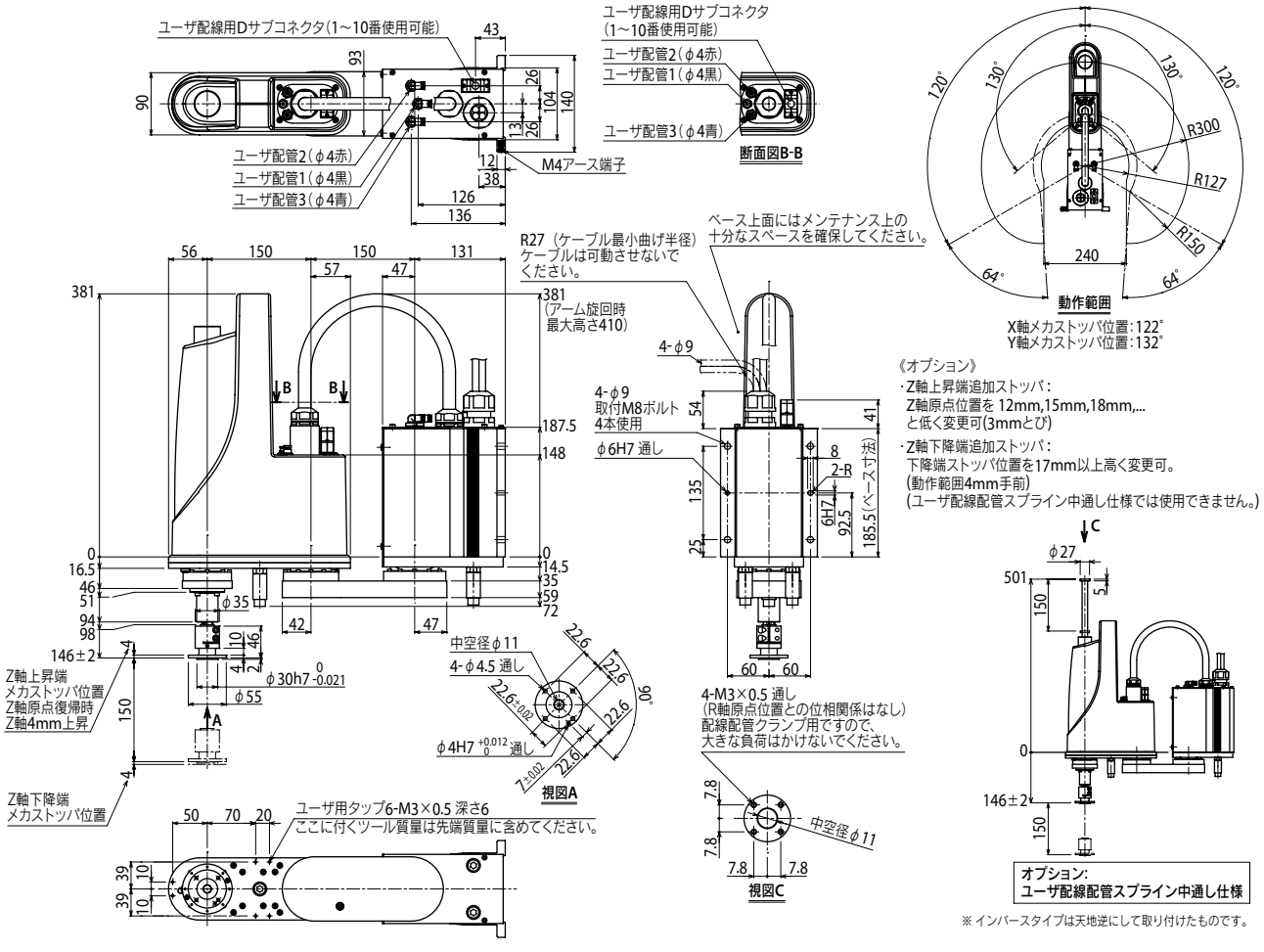
YK300XGS



※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK300XGS　ツールフランジ取付仕様



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK400XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK400XGS - [ ] - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	W:壁取付け(外観図通り) U:壁取付けインバース(天地逆)	150:150mm	無記入:なし F:あり	無記入:なし S:あり	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	250	150	150	—
	回転範囲(°)	±125	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結			
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		6.1		1.1	1020(壁取付け) 720(インバース)
最大可搬質量(kg)		5(標準仕様)、4(オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時※2(sec)		0.49			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		0.05			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準:3.5 オプション:5,10			
本体質量(kg)		20			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

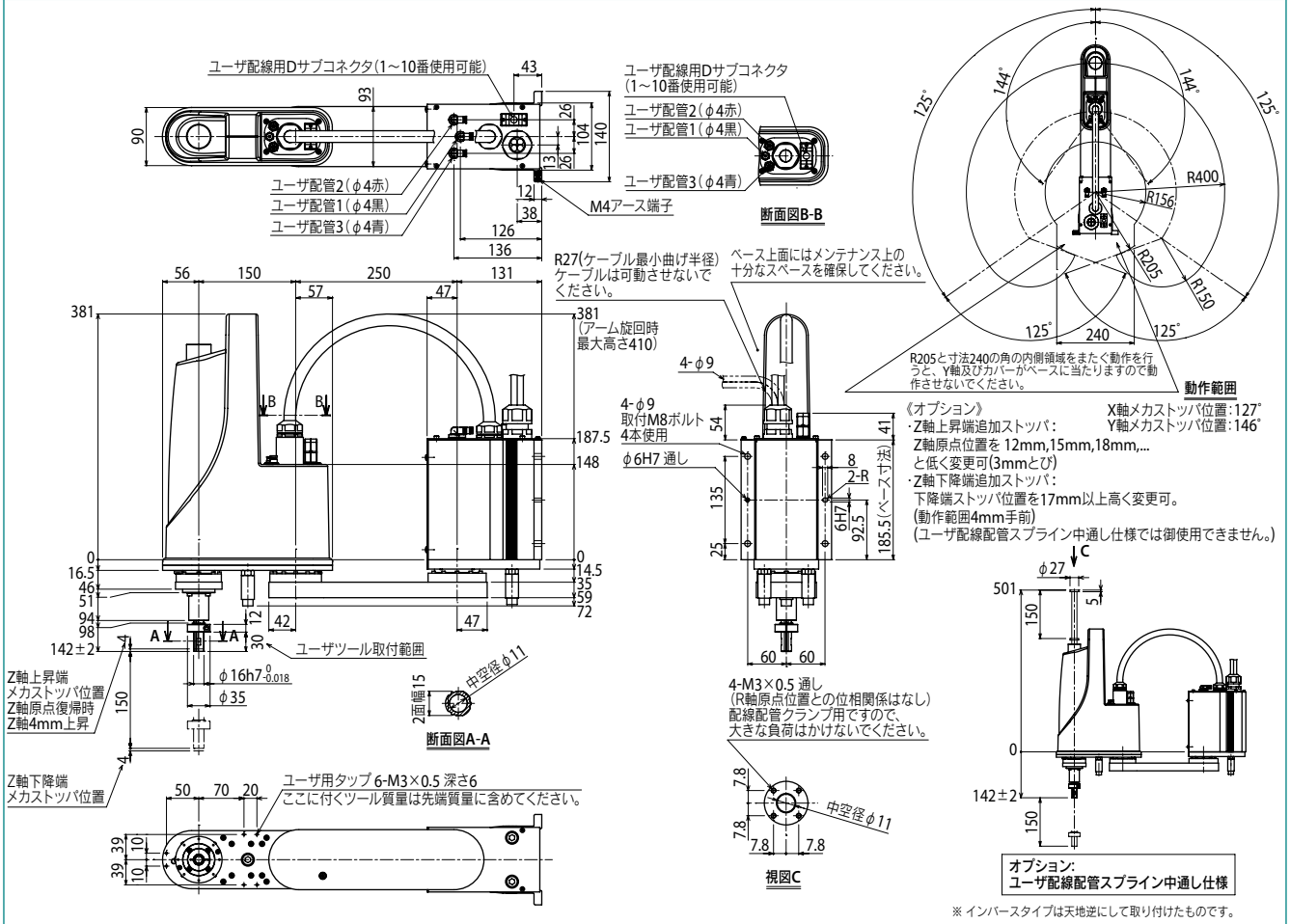
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

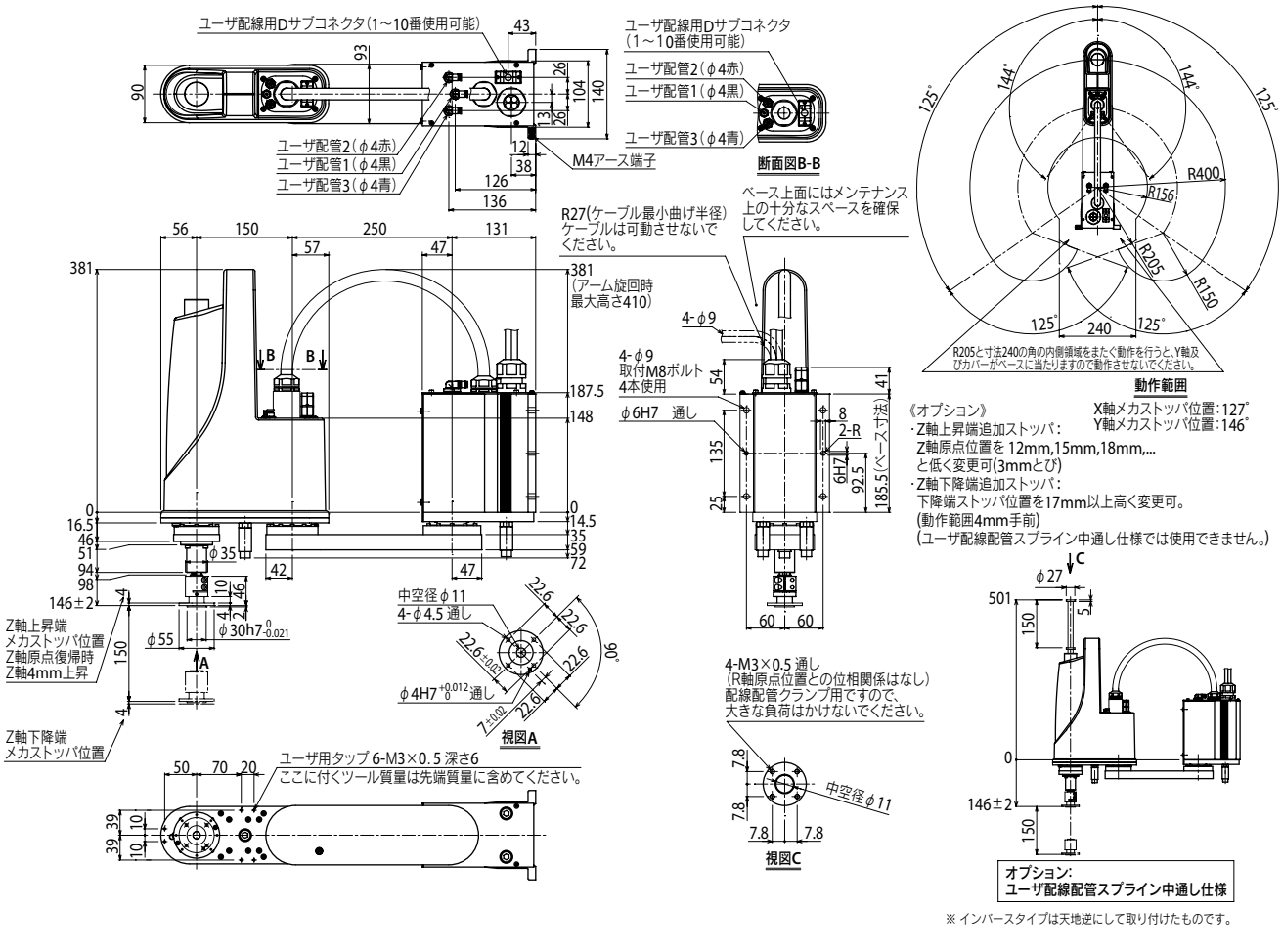
YK400XGS



※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK400XGS　ツールフランジ取付仕様



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK500XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg

YK500XGS-W（壁取付け）　YK500XGS-U（壁取付けインバース）

■注文型式

YK500XGS					RCX340-4								
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA（OP.A）	オプションB（OP.B）	オプションC（OP.C）	オプションD（OP.D）	オプションE（OP.E）	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
							BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		200	300	200	300	—
	回転範囲(°)		±105	±125	—		±360
モータ出力 AC(W)			400	200	200		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			7.6		2.3	1.7	1700（壁取付け） 800（インバース）
最大可搬質量(kg)			10（標準仕様）、9（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.45				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.30				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			30				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

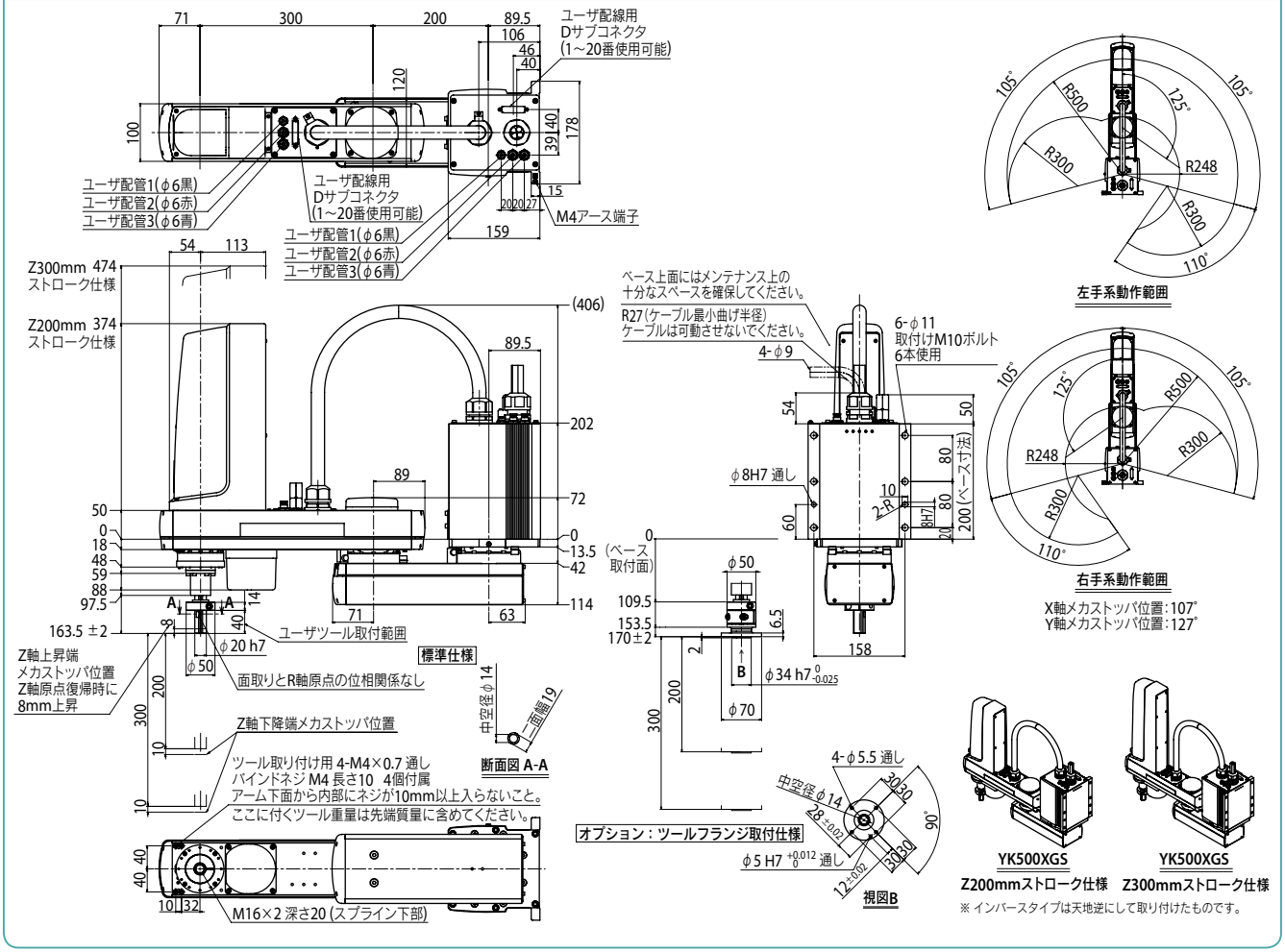
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGS



YK500XGS
Z200mmストローク仕様

YK500XGS
Z300mmストローク仕様

※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489

YK600XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

YK600XGS-W（壁取付け）　YK600XGS-U（壁取付けインバース）

■注文型式

YK600XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長
	W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	200：200mm 300：300mm	無記入：なし F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P.502

RCX240 - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S** ▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		300	300	200	300	—
	回転範囲(°)		±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)			400	200	200		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			8.4		2.3	1.7	1700(壁取付け) 800(インバース)
最大可搬質量(kg)			10(標準仕様)、9(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.46				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.30				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			31				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

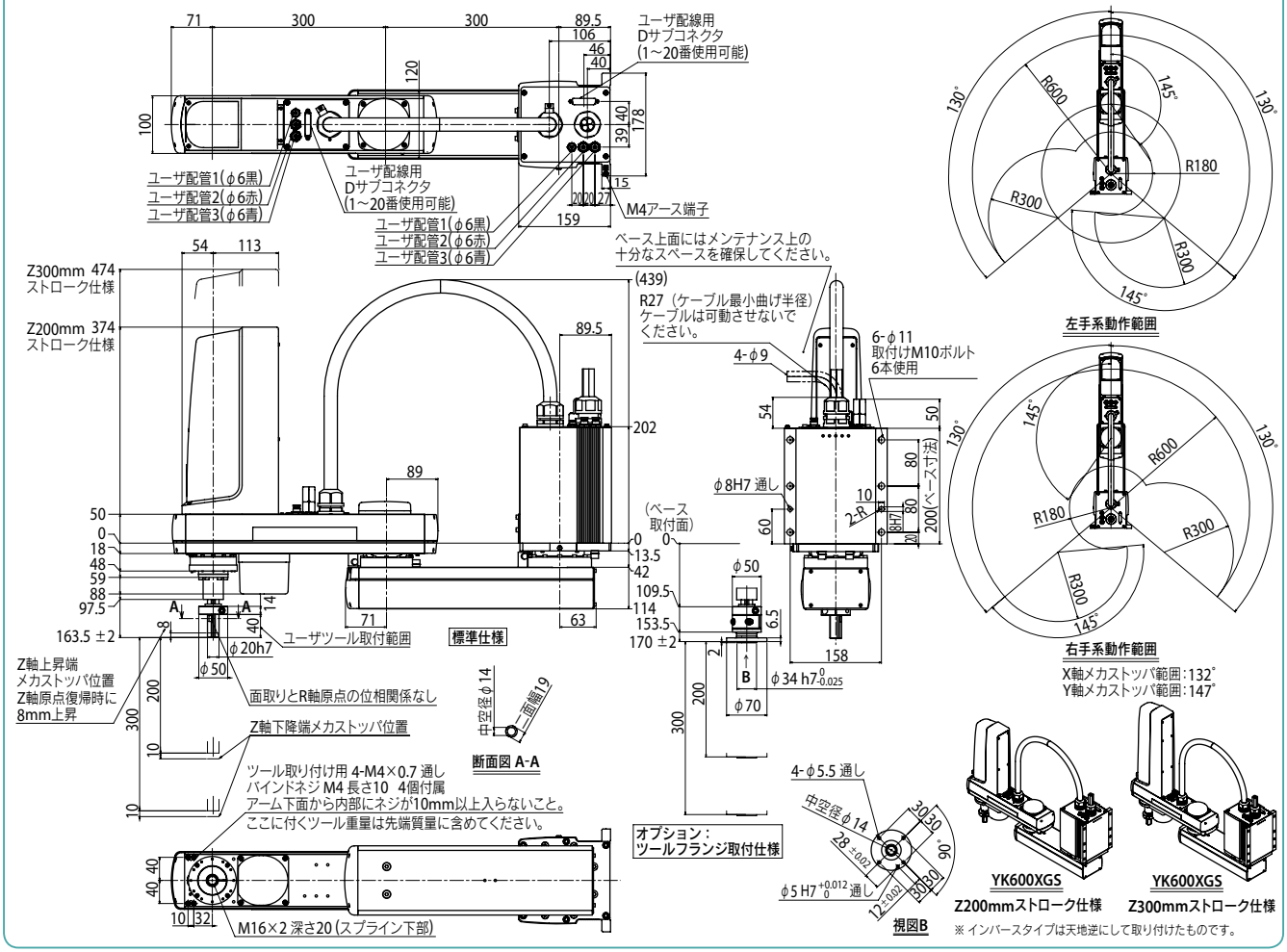
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGS



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489

YK700XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 700mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長
	W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付け インバース（天地逆）	200：200mm 400：400mm	無記入：なし F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.502**

RCX240 - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240	[ ]	R3	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S▶ P.489**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	300	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±130	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結				
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		8.4		2.3	1.7	920(壁取付け) 480(インバース)
最大可搬質量(kg)		20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)		0.42				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5 オプション：5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm：50 Z軸400mm：52				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

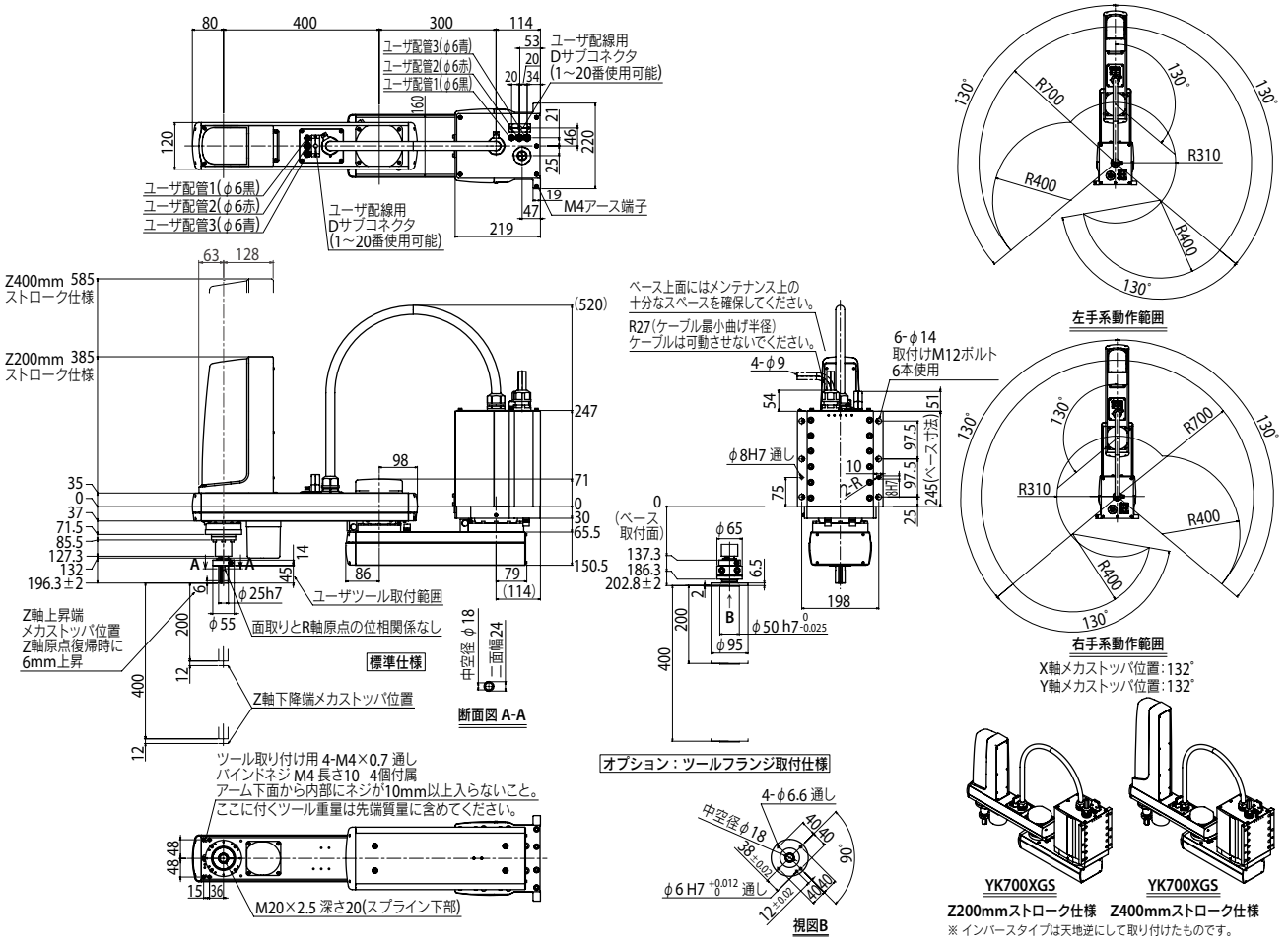
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK800XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK800XGS					RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3				BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		400	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			9.2		2.3	1.7	920(壁取付け) 480(インバース)
最大可搬質量(kg)			20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.48				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：52　Z軸400mm：54				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

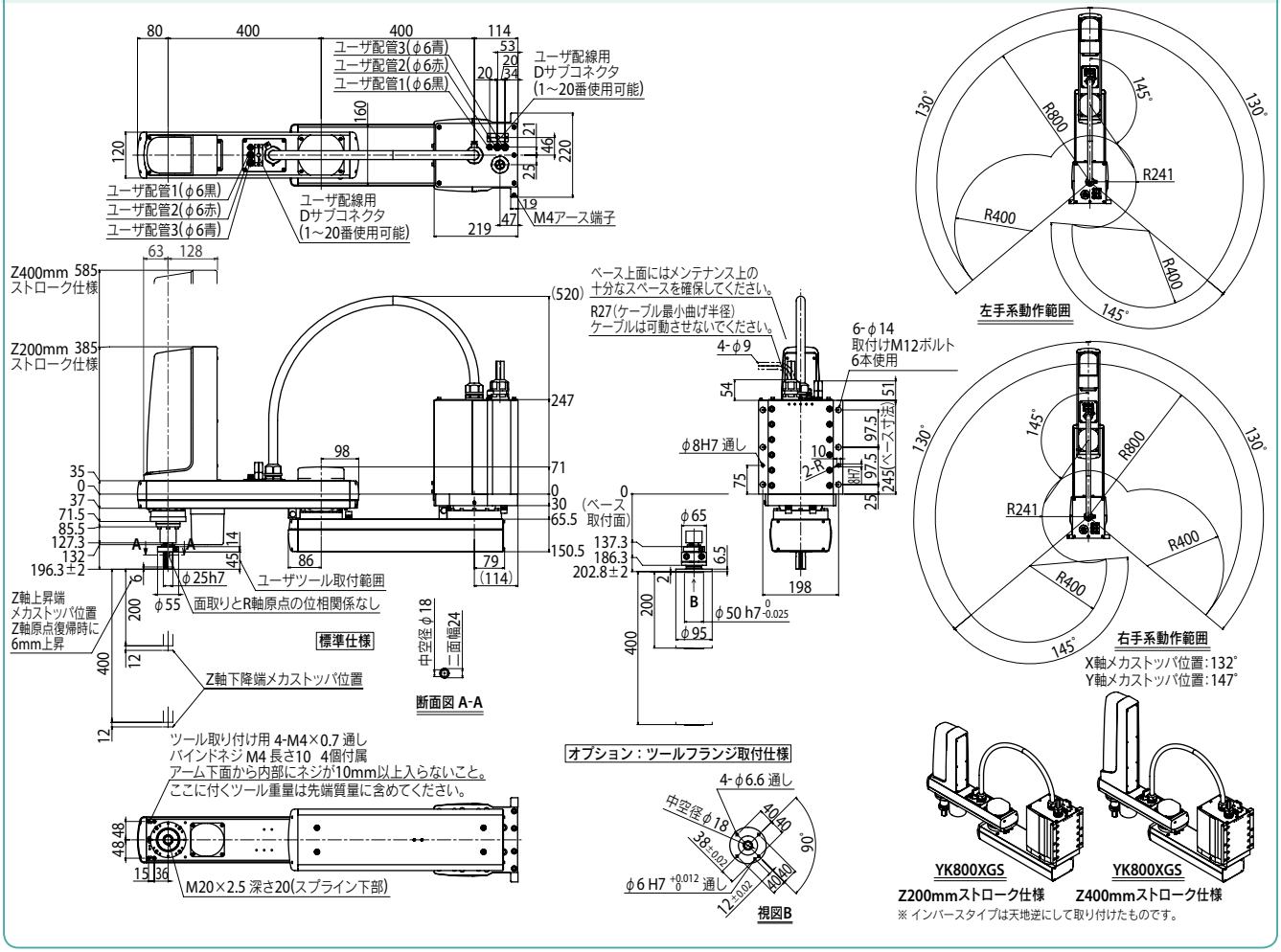
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK900XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 900mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK900XGS					RCX340-4								
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P502

RCX240		R3					
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリ
							BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		500	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			9.9		2.3	1.7	920(壁取付け) 480(インバース)
最大可搬質量(kg)			20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.49				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：54　Z軸400mm：56				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

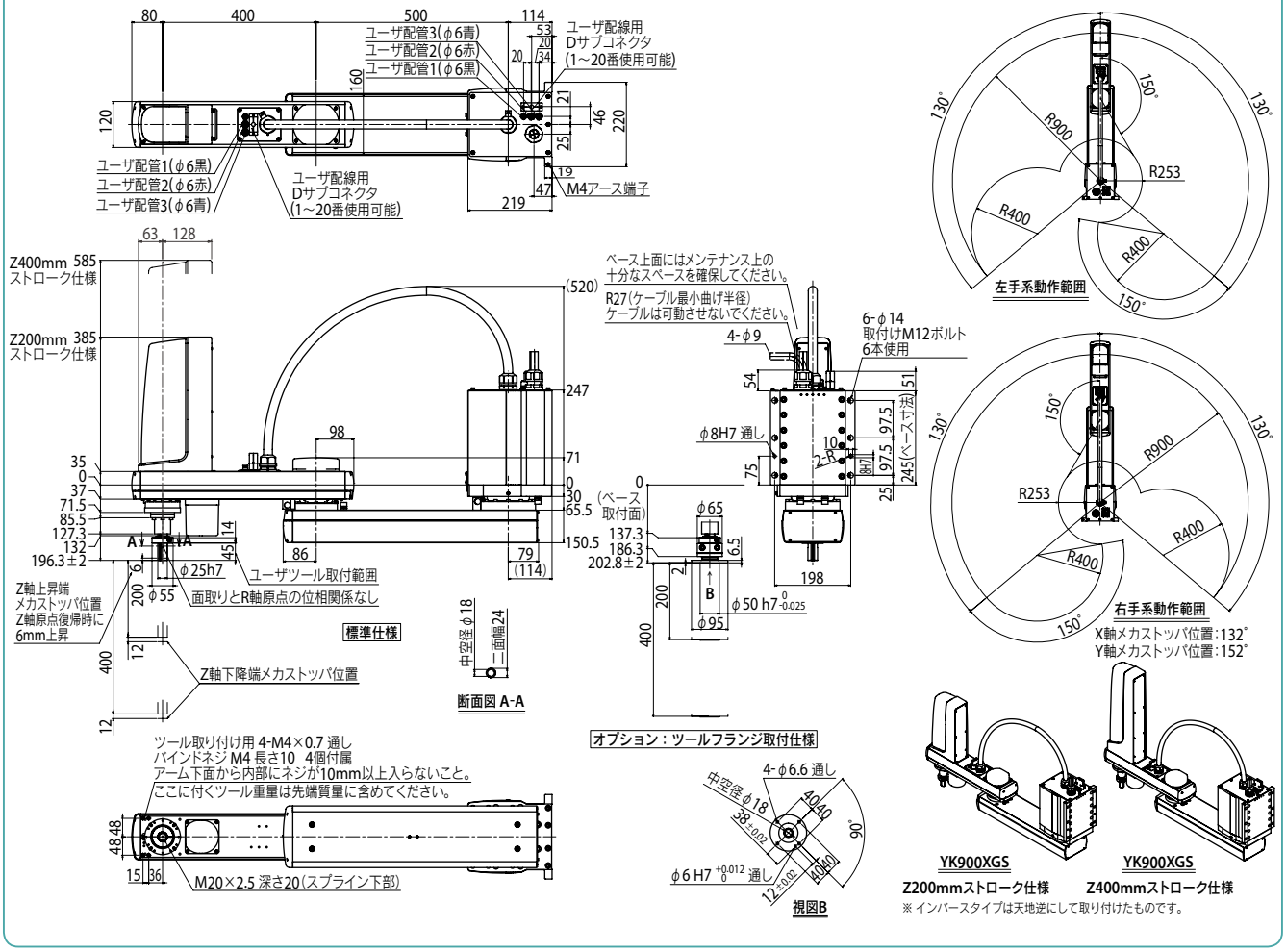
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XGS



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489

YK1000XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 1000mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XGS					RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		600	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.02	±0.01			±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			10.6	2.3	1.7		920（壁取付け） 480（インバース）
最大可搬質量(kg)			20（標準仕様）、19（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 (sec)			0.49				
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：56　Z軸400mm：58				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

■適用コントローラ

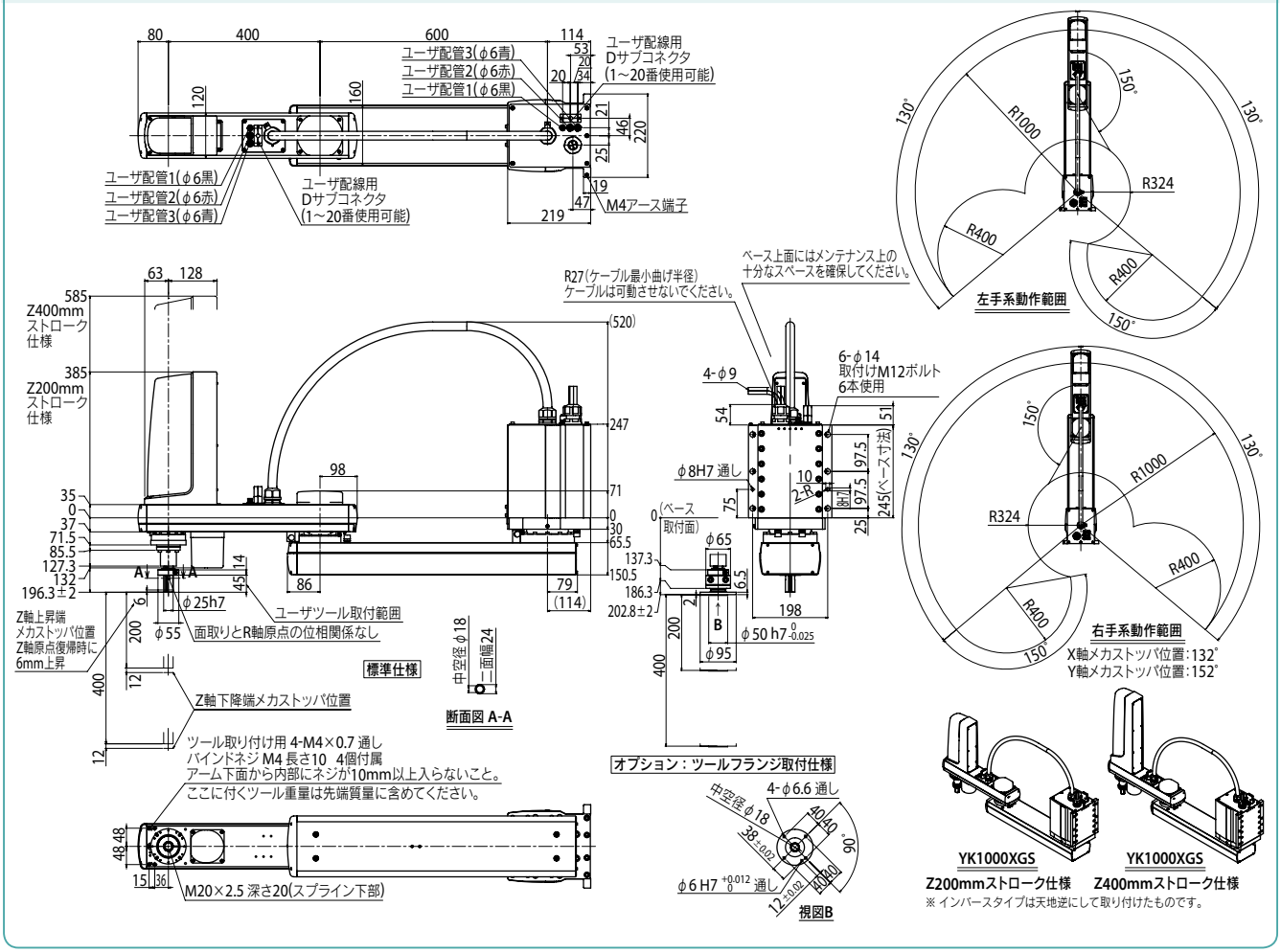
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書（設置マニュアル）をご参照ください。

取扱説明書（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGS



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK250XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK250XGP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

YK250XGP	150	[ ]	S	[ ]	RCX340-4	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.502**

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

RCX240S	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	BB
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S▶ P.489**

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		100	150	150	—
	回転範囲(°)		±129	±134	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			4.5		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			4			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2			0.57			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			0.05			
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×4			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			21.5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.531をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

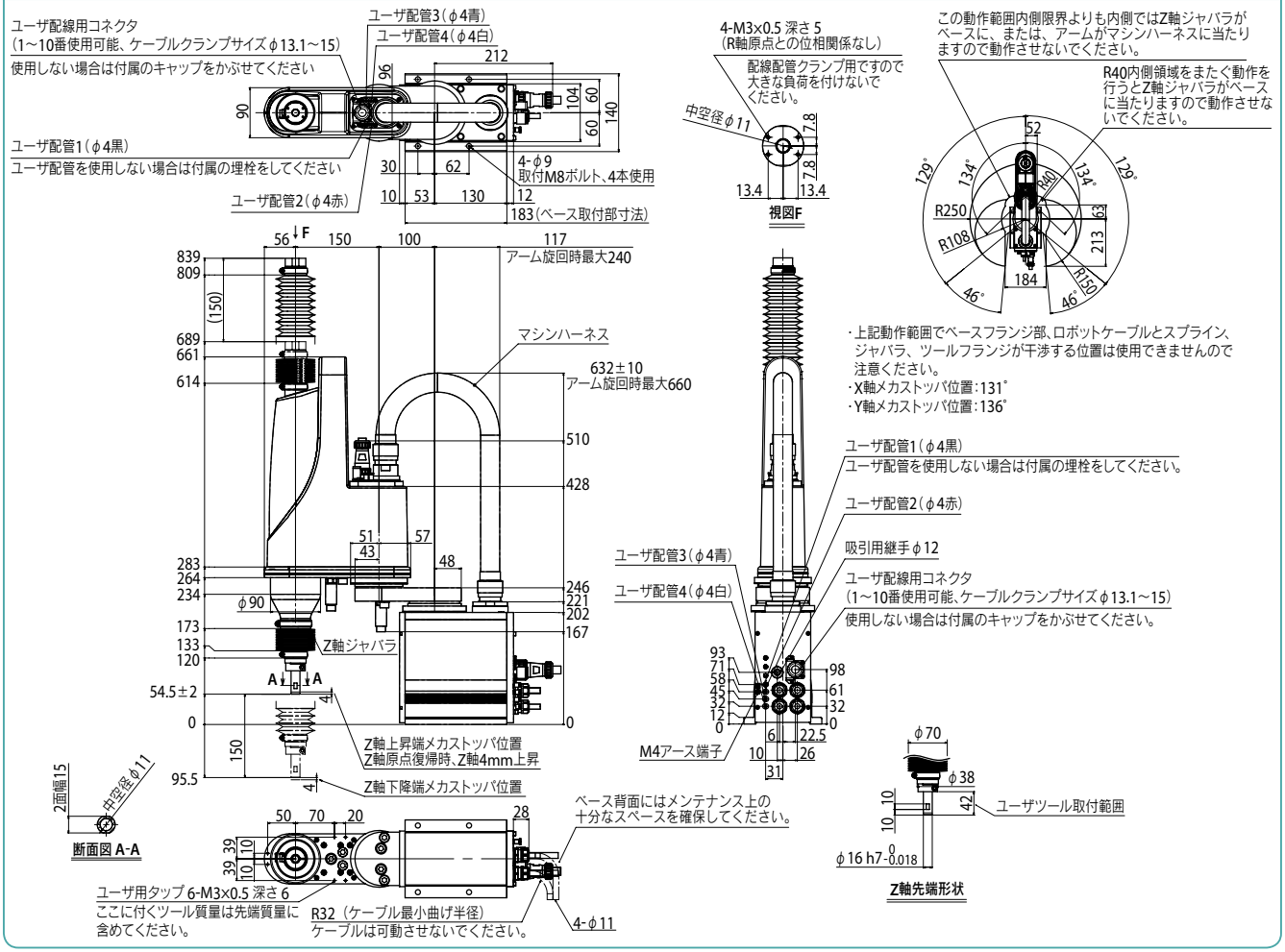
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

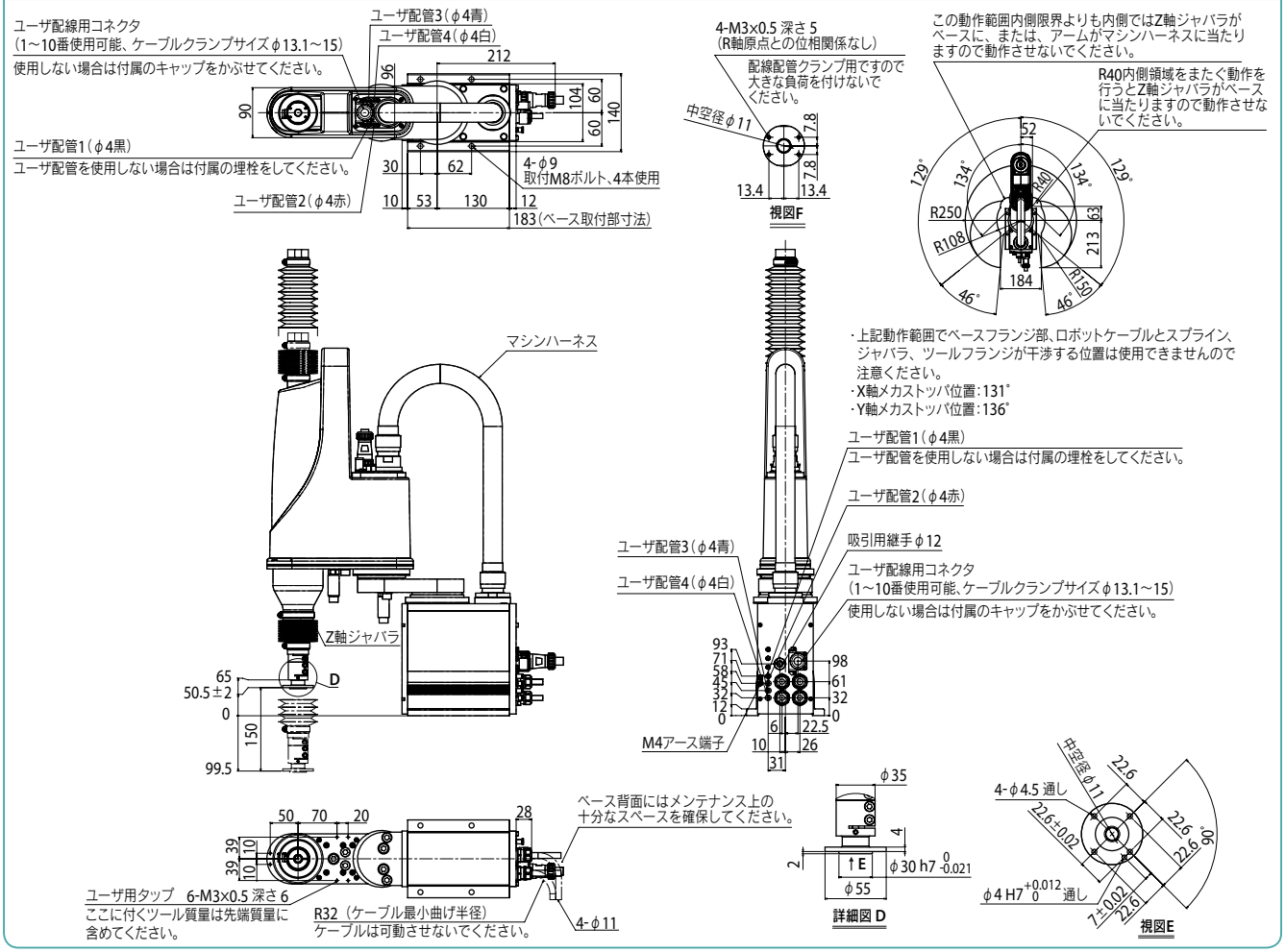
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK250XGP　ツールフランジ取付仕様



YK350XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK350XGP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		200	150	150	—
	回転範囲(°)		±129	±134	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			5.6		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			4			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2			0.57			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			0.05			
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×4			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			22			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.531をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

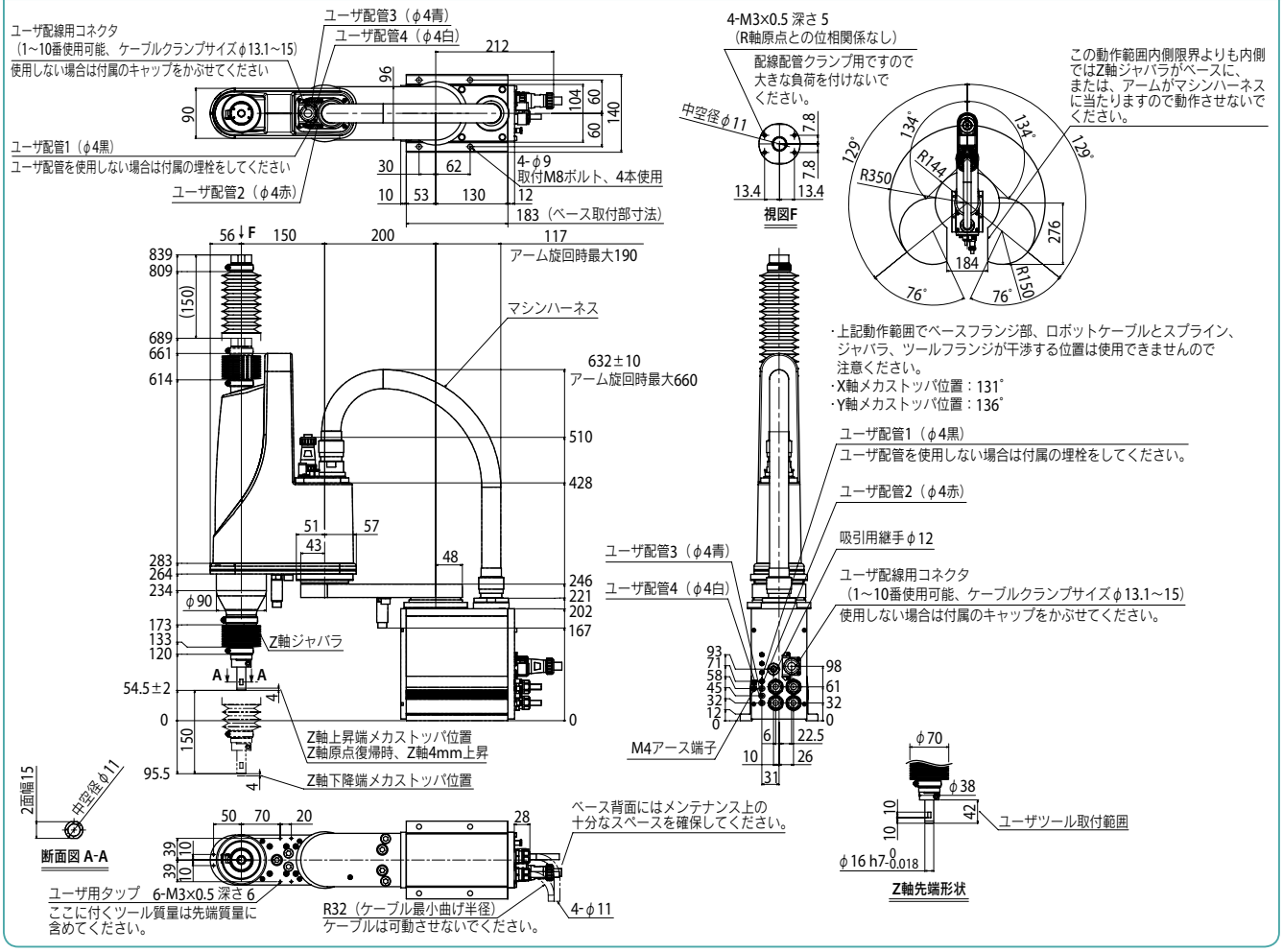
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

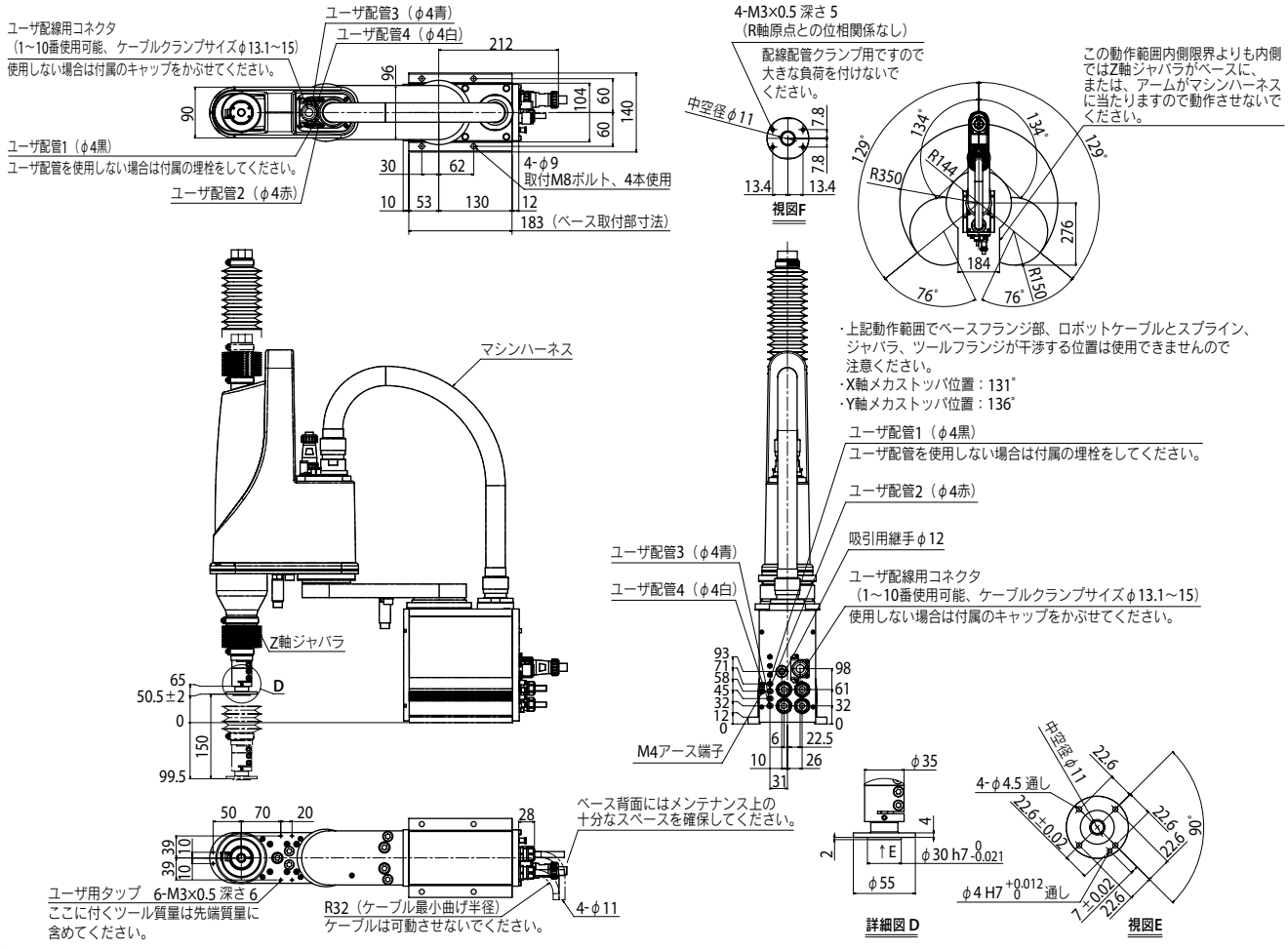
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK350XGP　ツールフランジ取付仕様



YK400XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK400XGP - 150 - [ ] - S - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		250	150	150	—
	回転範囲(°)		±129	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			6.1		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			4			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2			0.57			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.05			
保護等級※4			IP65(IEC60529)相当			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×4			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			22.5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

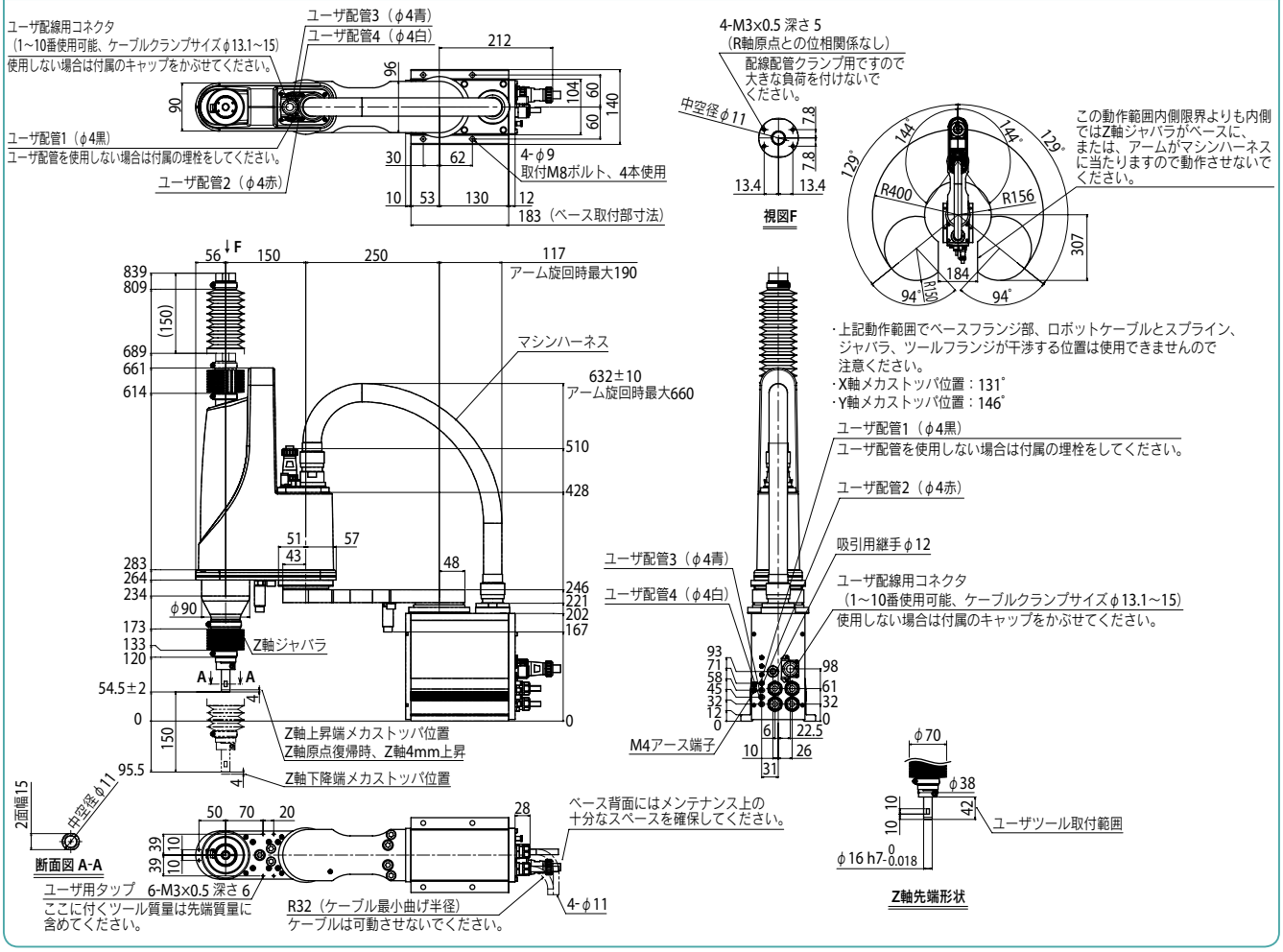
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

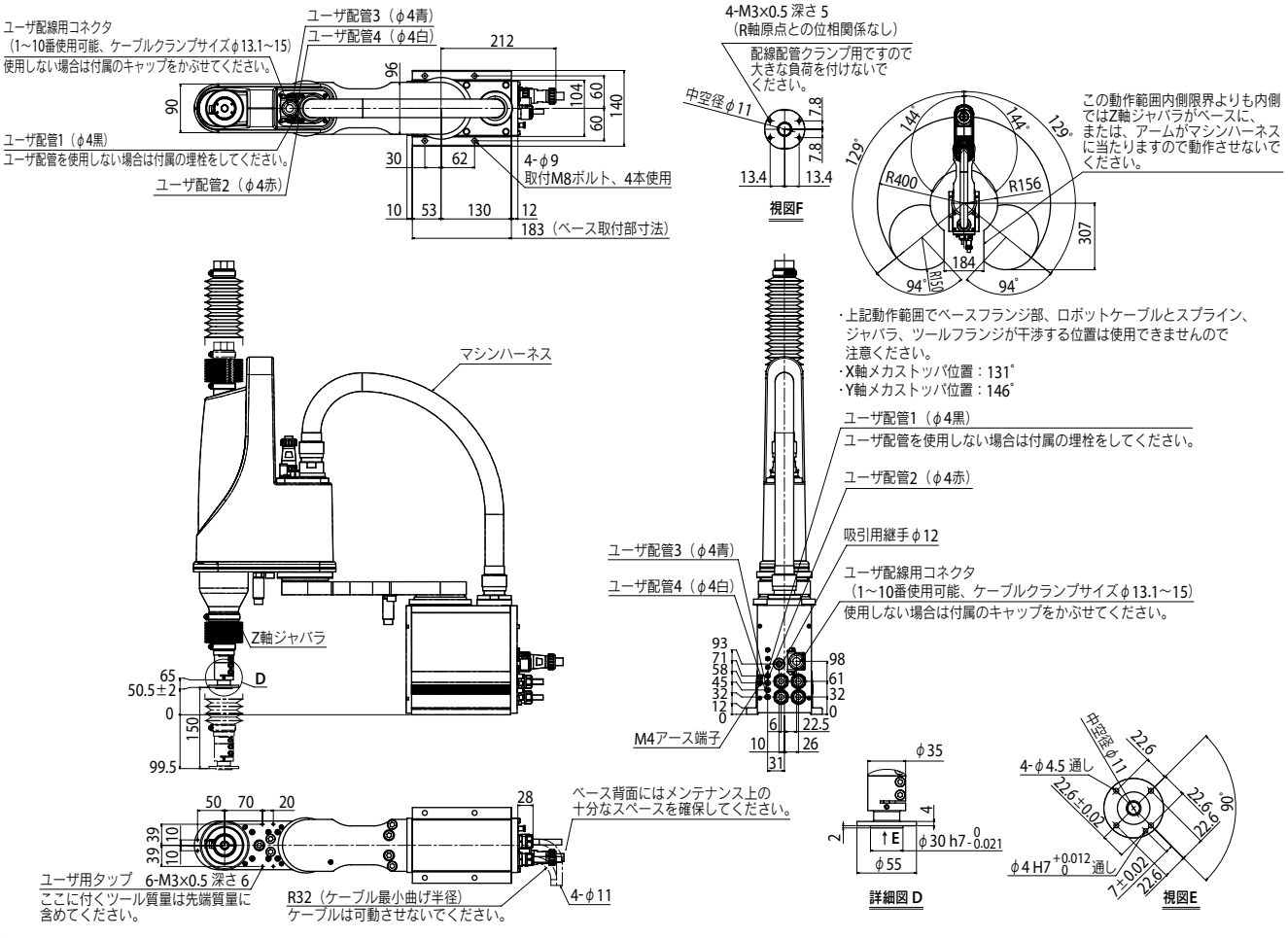
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240S▶ 489

YK400XGP　ツールフランジ取付仕様



YK500XGLP

防塵・防滴仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK500XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
						BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		250	250	150	—
	回転範囲(°)		±129	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)			200	150	50	100
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結			
		減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			5.1		1.1	1020
最大可搬質量(kg)			4			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2			0.74			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.05			
保護等級※4			IP65(IEC60529)相当			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×10			
ユーザ配管(外径)			φ4×4			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			25			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

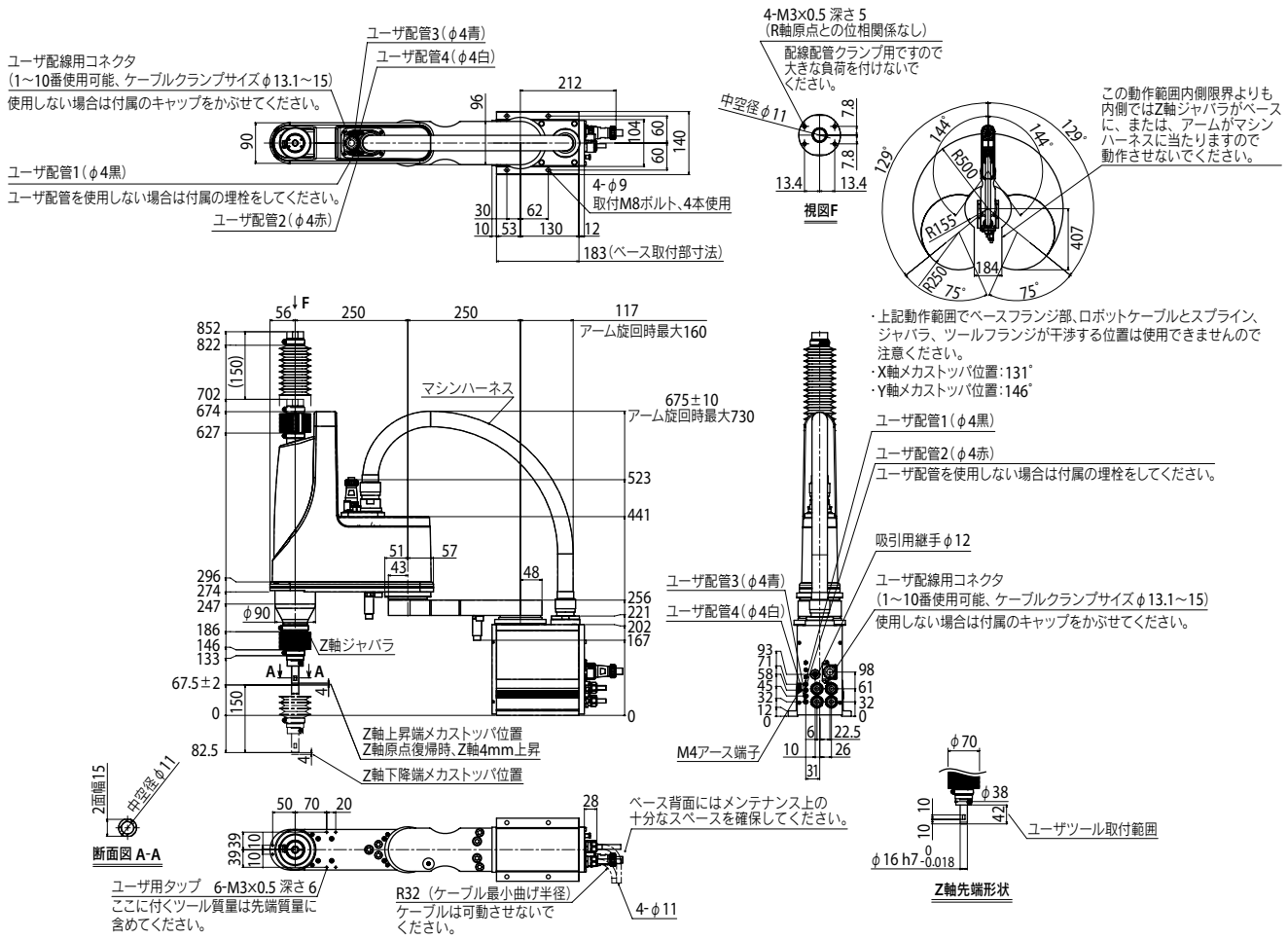
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

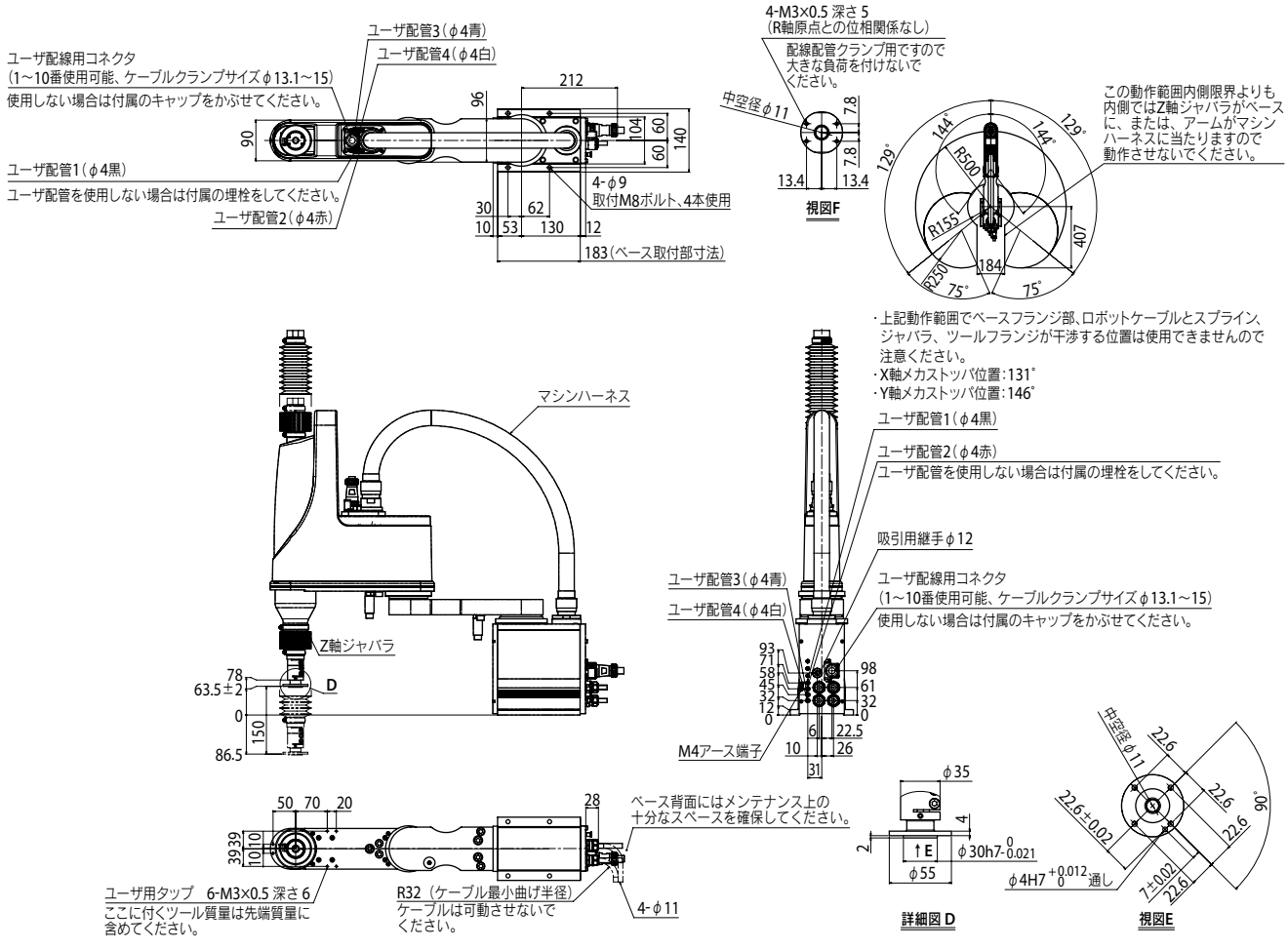
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGLP



YK500XGLP　ツールフランジ取付仕様



YK500XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 8kg

■注文型式

YK500XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		200	300	200	300	—
	回転範囲(°)		±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)			400	200	200		200
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)			±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			7.6		2.3	1.7	1700
最大可搬質量(kg)			8				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2			0.55				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.3				
保護等級※4			IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm:32 Z軸300mm:33				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

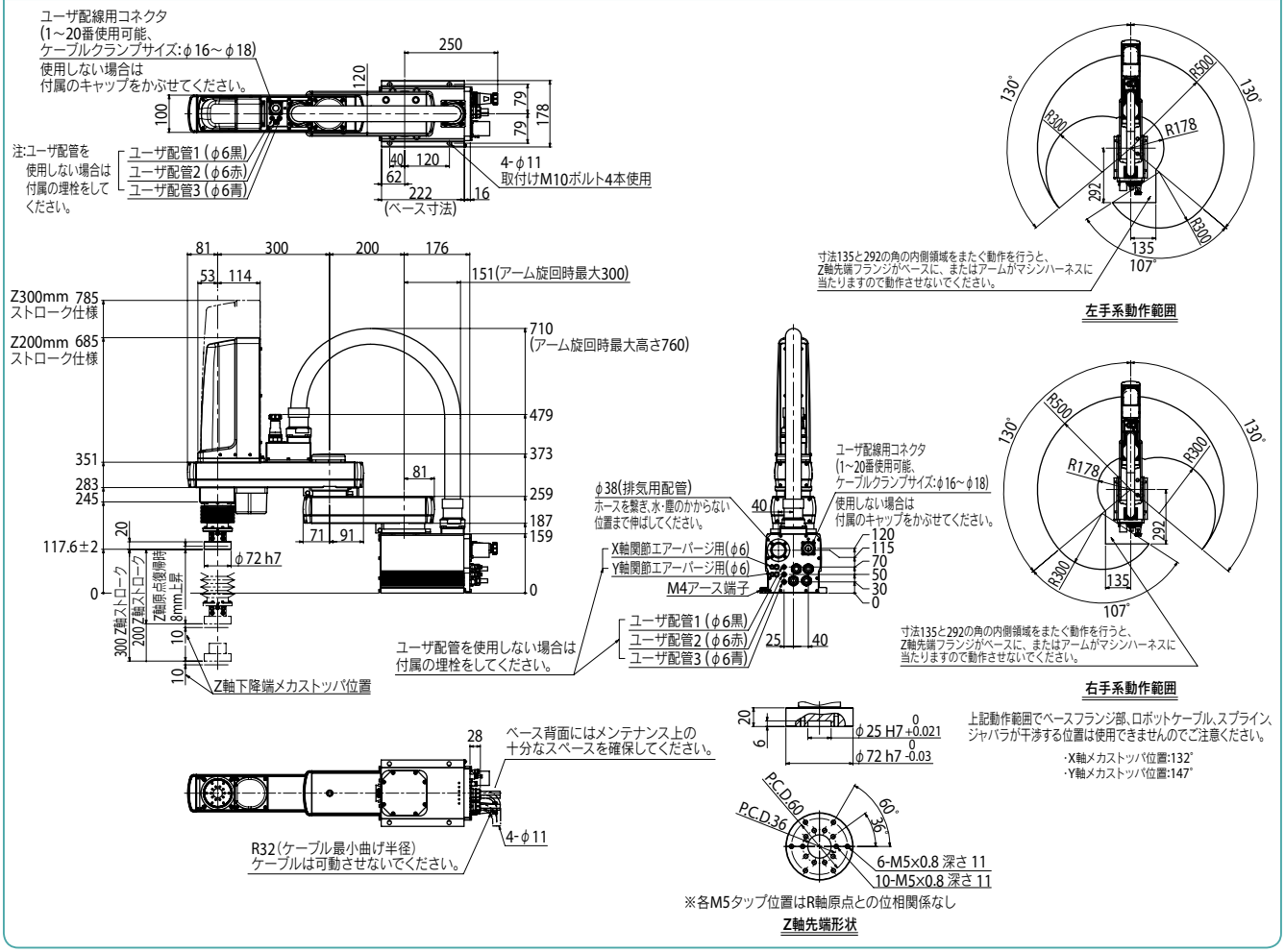
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK600XGLP 防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK600XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
RCX340-4	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240S	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	350	250	150	—
	回転範囲(°)	±129	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結			
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ：mm)(R：°)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		4.9		1.1	1020
最大可搬質量(kg)		4			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2		0.74			
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)		0.05			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管(外径)		φ4×4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)		26			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

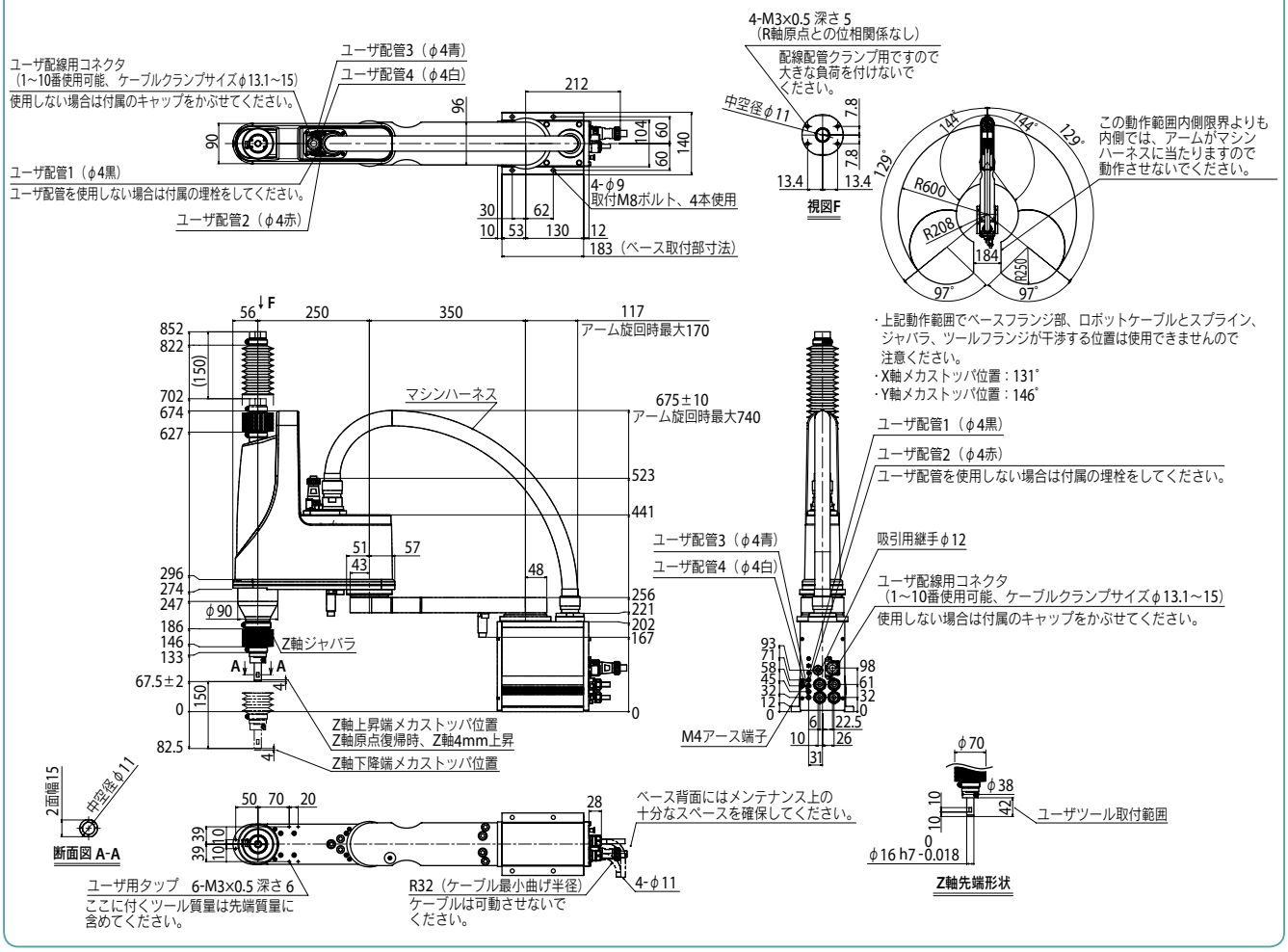
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

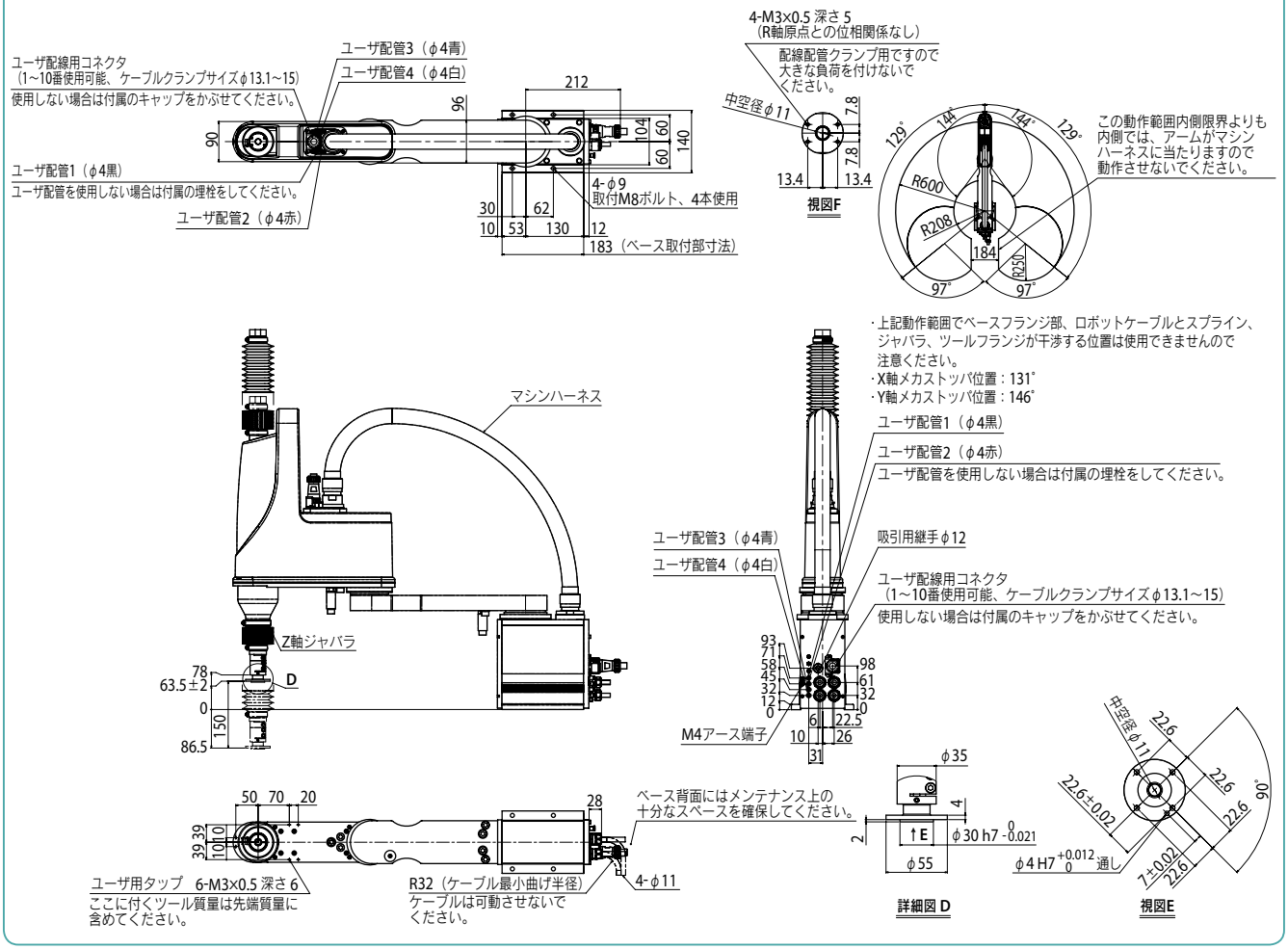
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGLP



YK600XGLP

YK600XGLP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 502　RCX240S ▶ 489

YK600XGP 防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 8kg

■注文型式

YK600XGP - [ ] - **F** - [ ] - **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	200：200mm 300：300mm	F：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P502

RCX240 - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		300	300	200	300	—
	回転範囲(°)		±130	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)			400	200	200		200
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.01		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			8.4		2.3	1.7	1700
最大可搬質量(kg)			8				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)※2			0.56				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			0.3				
保護等級※4			IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：33　Z軸300mm：34				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

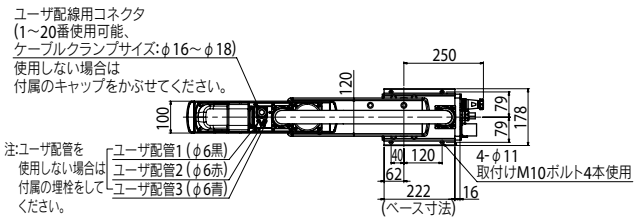
■適用コントローラ

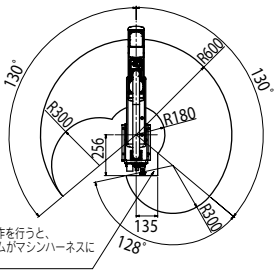
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

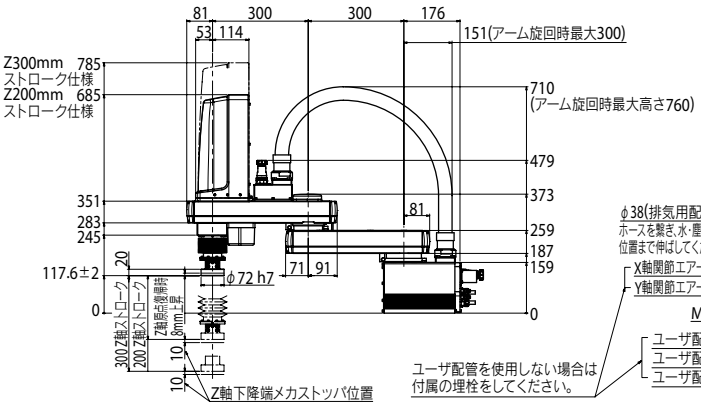
YK600XGP

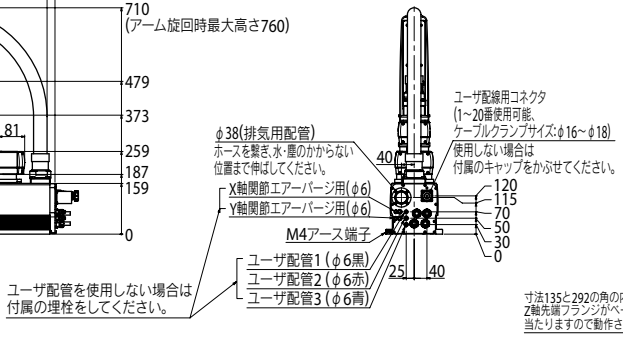


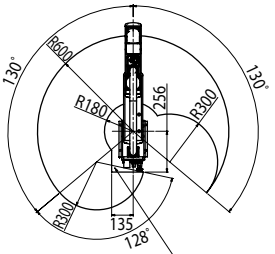


寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、
Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに
当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲



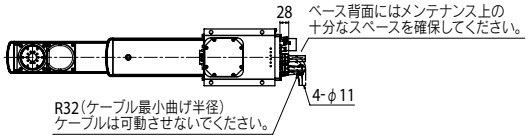


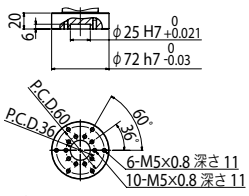


寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、
Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに
当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
・X軸メカストッパ位置:132°
・Y軸メカストッパ位置:147°





※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK600XGHP 防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK600XGHP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3						
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	200	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		7.7		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2		0.57				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
保護等級※4		IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm:52 Z軸400mm:54				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

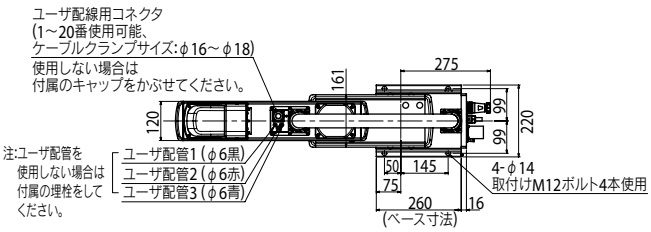
■適用コントローラ

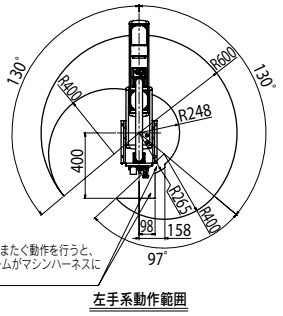
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

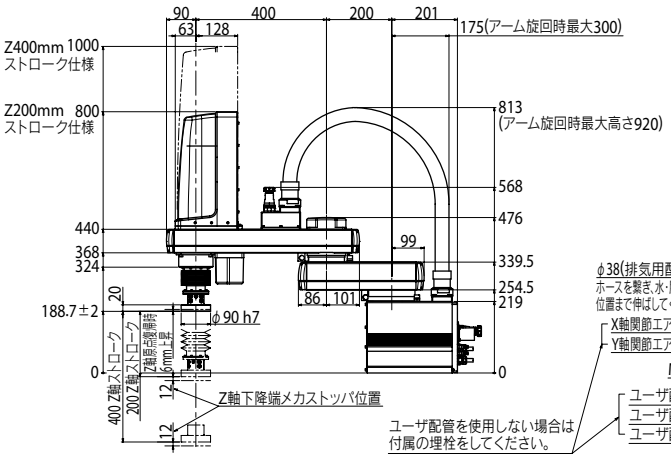
YK600XGHP

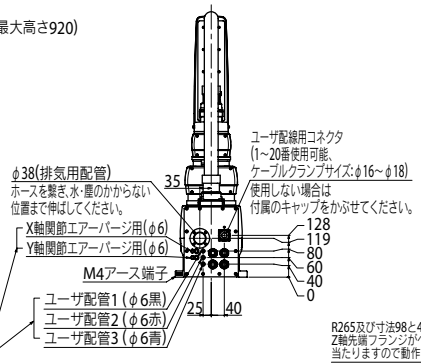


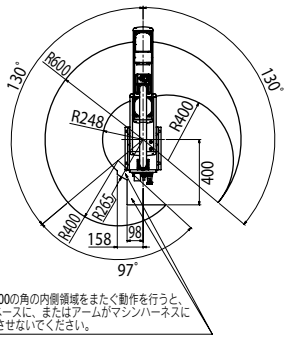


R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲



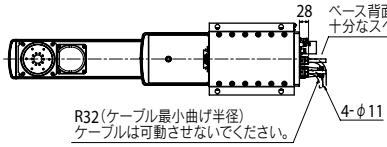


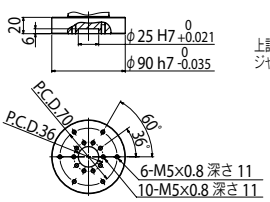


R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
・X軸メカストッパ位置:132°
・Y軸メカストッパ位置:152°





※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK700XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK700XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3						
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		300	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ:mm)(R:°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			8.4		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2			0.52				
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			1.0				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準:3.5　オプション:5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm:54　Z軸400mm:56				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

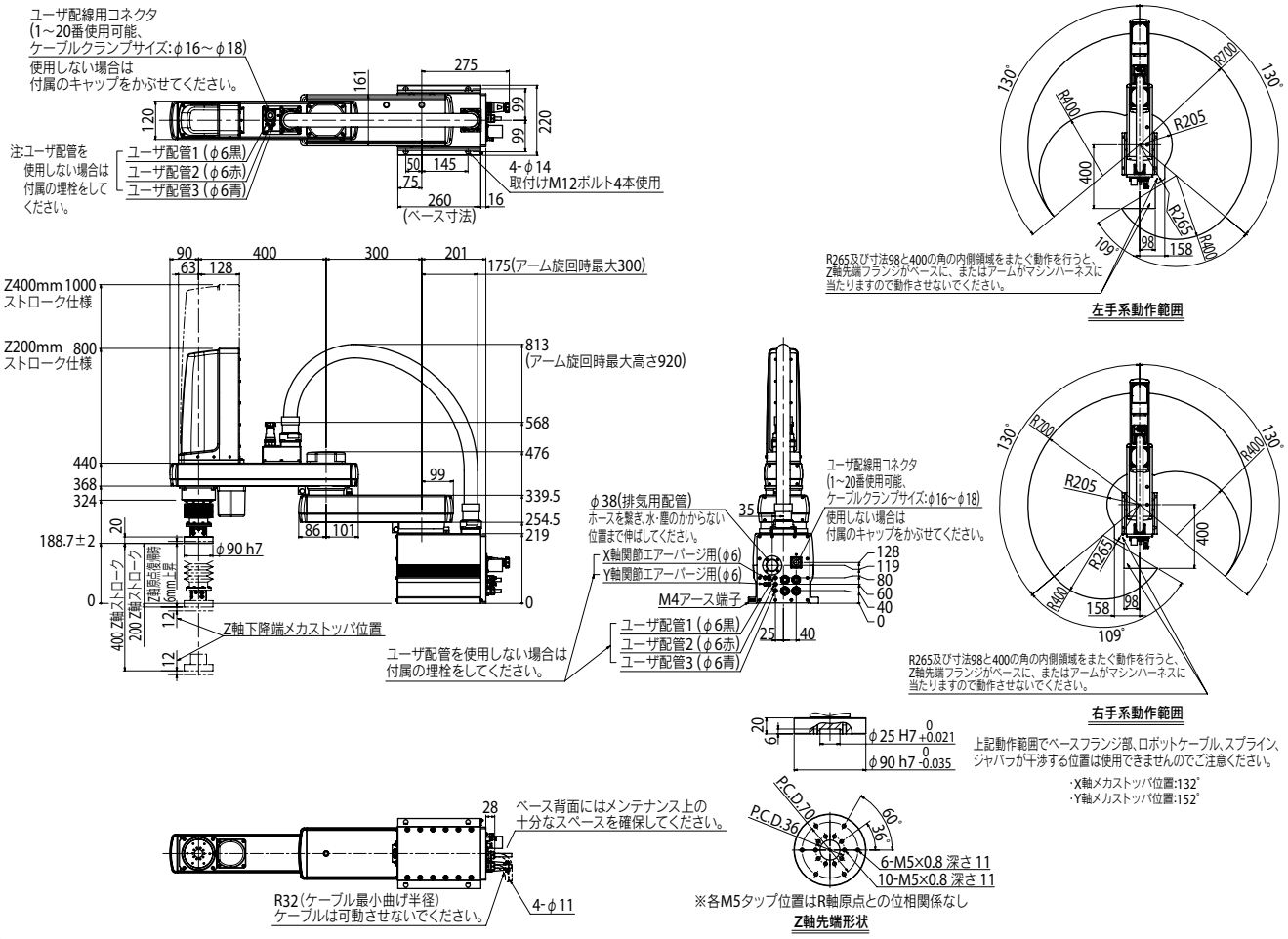
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGP



YK800XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK800XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	400	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		9.2		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2		0.58				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
保護等級※4		IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm:56 Z軸400mm:58				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

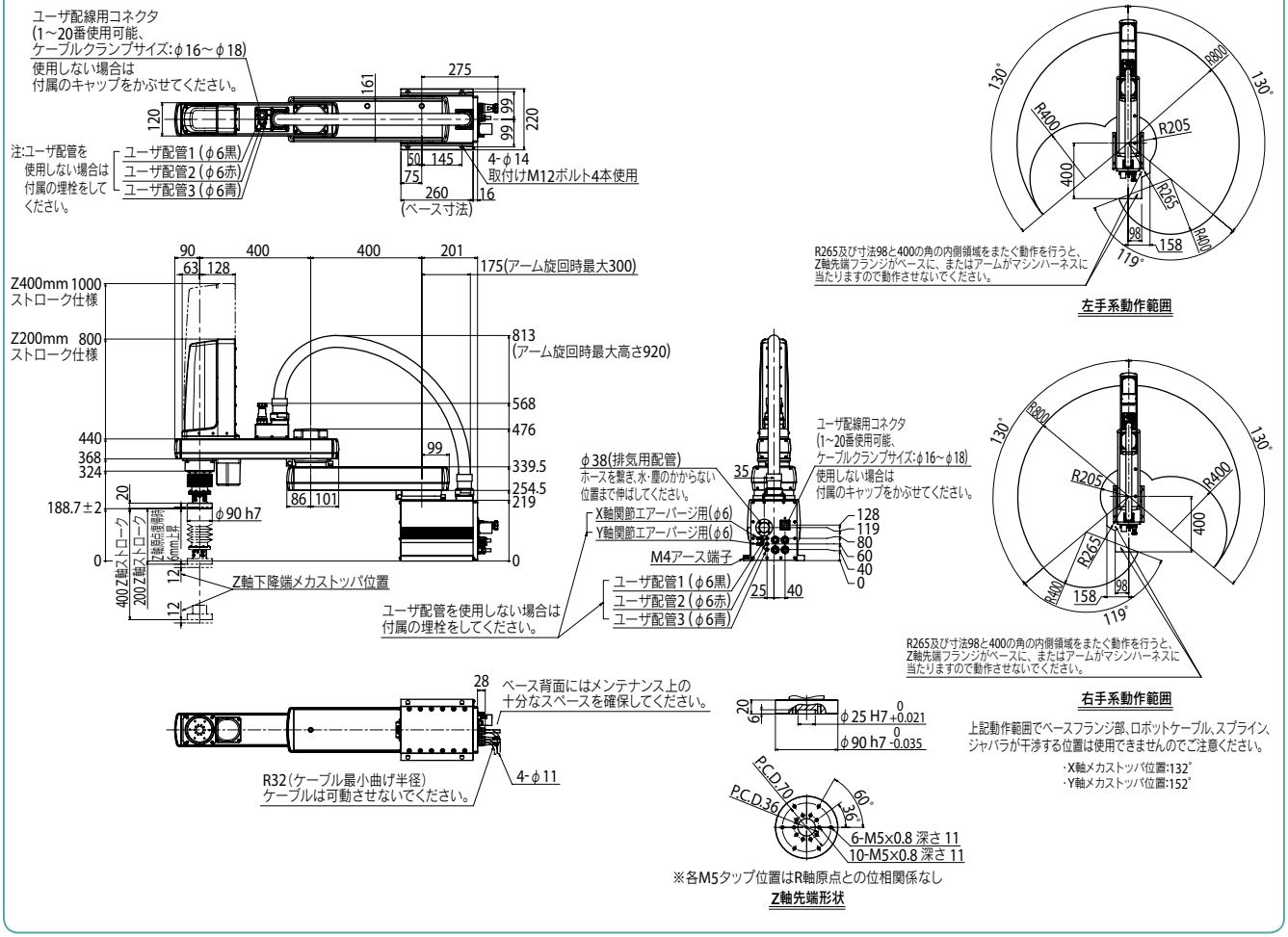
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489

YK900XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK900XGP - [ ] - **F** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
	200:200mm 400:400mm	F:あり	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240 - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		500	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1 (XYZ:mm)(R:°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			9.9		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2			0.59				
R軸許容慣性モーメント※3 (kgm²)			1.0				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準:3.5　オプション:5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm:58　Z軸400mm:60				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

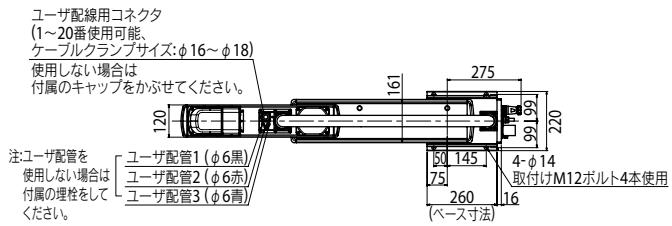
■適用コントローラ

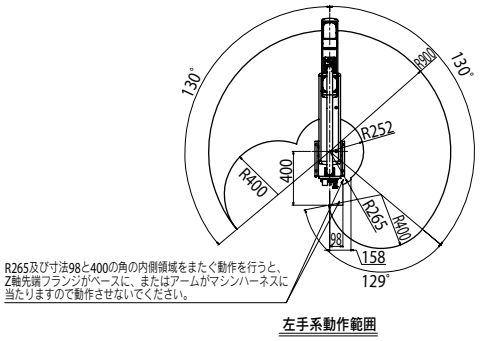
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

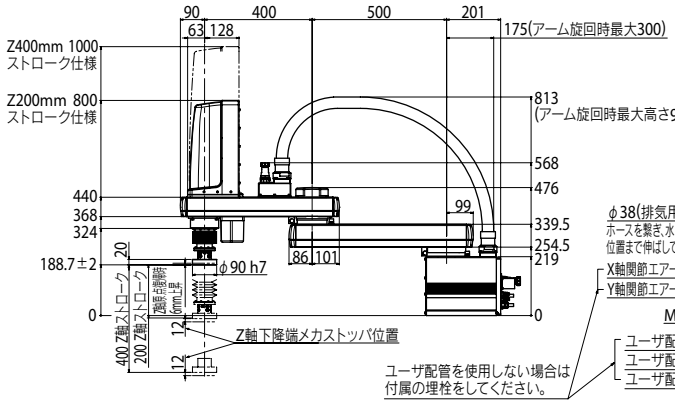
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

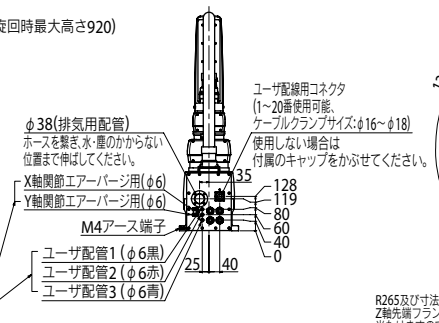
YK900XGP

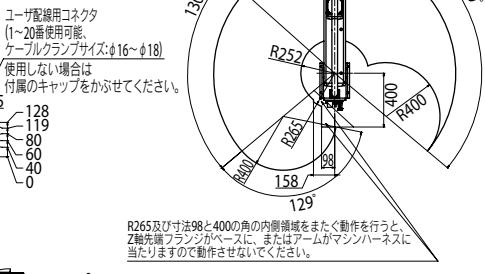




左手系動作範囲

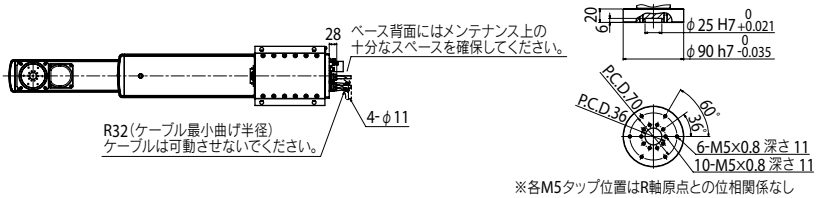






右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
・X軸メカストッパ位置:132°
・Y軸メカストッパ位置:152°



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489

YK1000XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm ● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK1000XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		600	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速機		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			10.6		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2			0.59				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			1.0				
保護等級※4			IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm:60 Z軸400mm:62				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

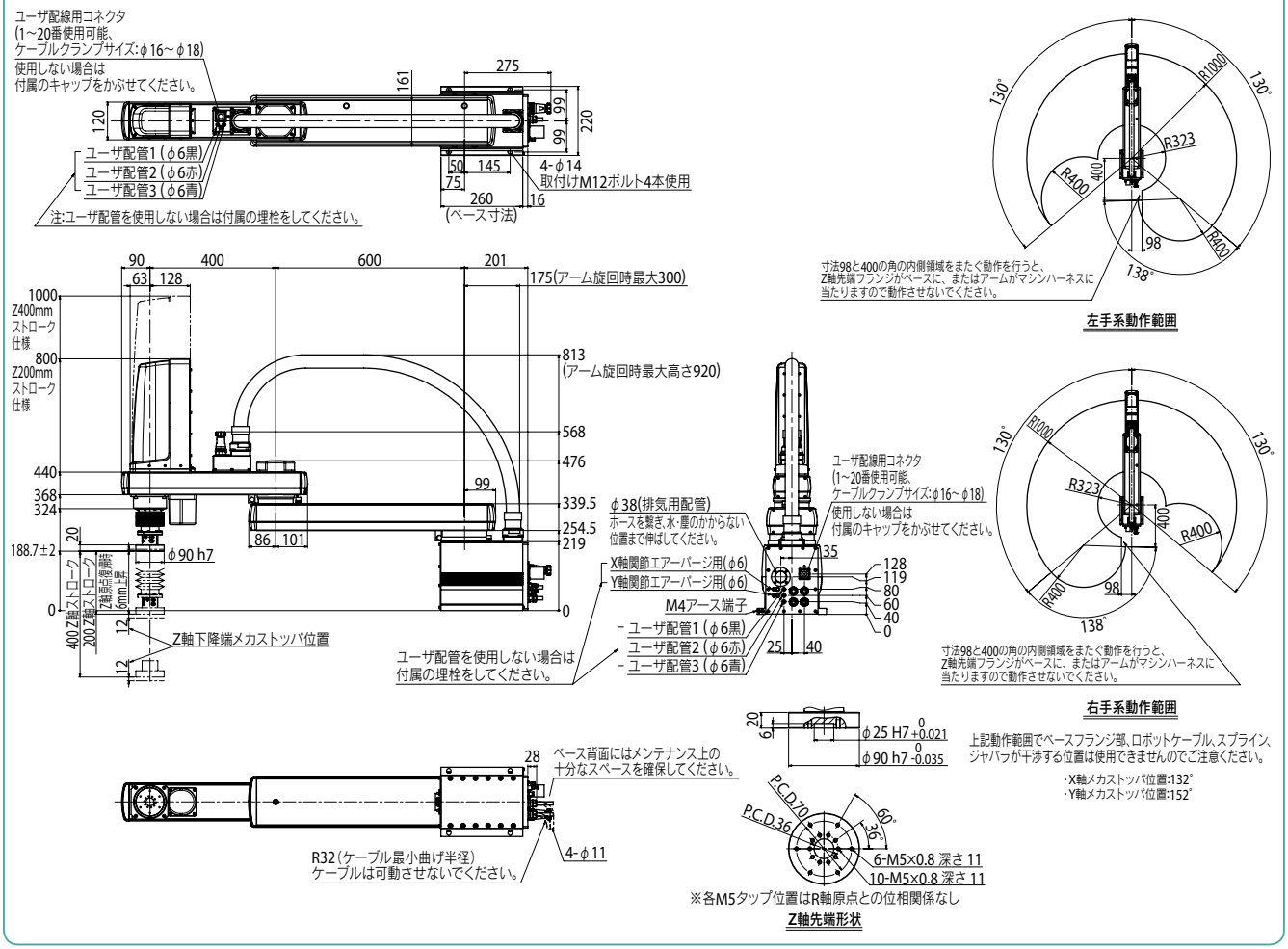
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGP



適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489